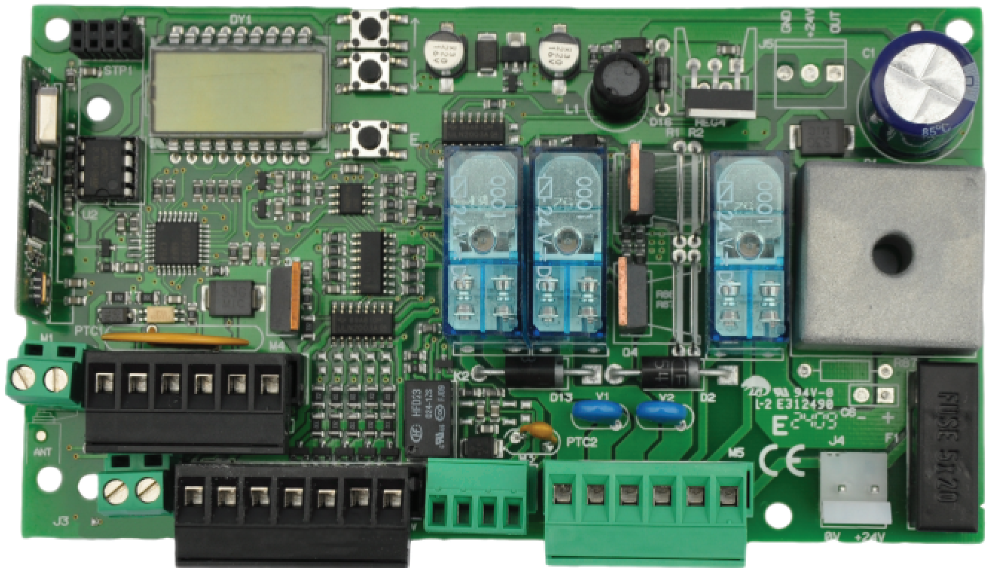
E24



I	Centrale di comando per motori battenti a 24V
GB	Control board for 24V swing motors
F	Centrale de commande pour moteurs battants à 24V
D	Steuerzentrale für Schwingflügelmotoren von 24V
E	Central de mando para motores batientes a 24V

STAGNOLI AUTOMATION SOLUTIONS

Stagnoli T.G. srl
Via Mantova, trav. I, 105A/B
+39.0309139511
+39.0309139580
info@stagnoli.com
www.stagnoli.com



E24 di **Stagnoli** è la centrale di comando studiata per i motori battenti a 24V e i relativi accessori.

Realizzata solo con materiali di prima scelta, è stata progettata per avere bassi assorbimenti a riposo permettendo un netto risparmio energetico.
Particolare attenzione è stata rivolta ai professionisti del settore facilitando la programmazione della centrale grazie a un display multilingua.

AVVERTENZE E NORME DI SICUREZZA

• Il presente manuale è stato realizzato da Stagnoli per lo specifico utilizzo da parte di personale professionista e qualificato.

• Si consiglia di leggere interamente il manuale di istruzioni prima di procedere all'installazione del prodotto.

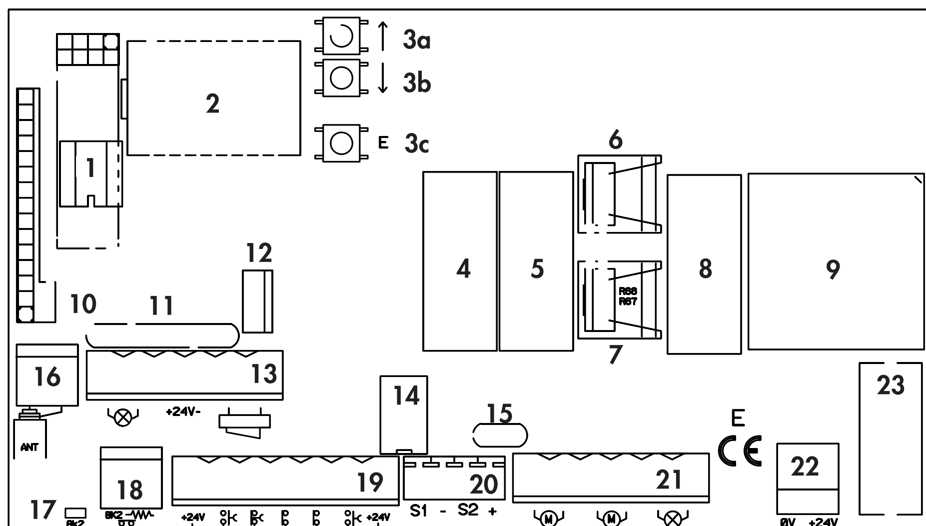
• Durante l'installazione non deve esserci la presenza di tensione sull'impianto.

• Gli impianti di cancelli automatici devono essere installati da personale tecnico qualificato e nel rispetto delle norme di legge.

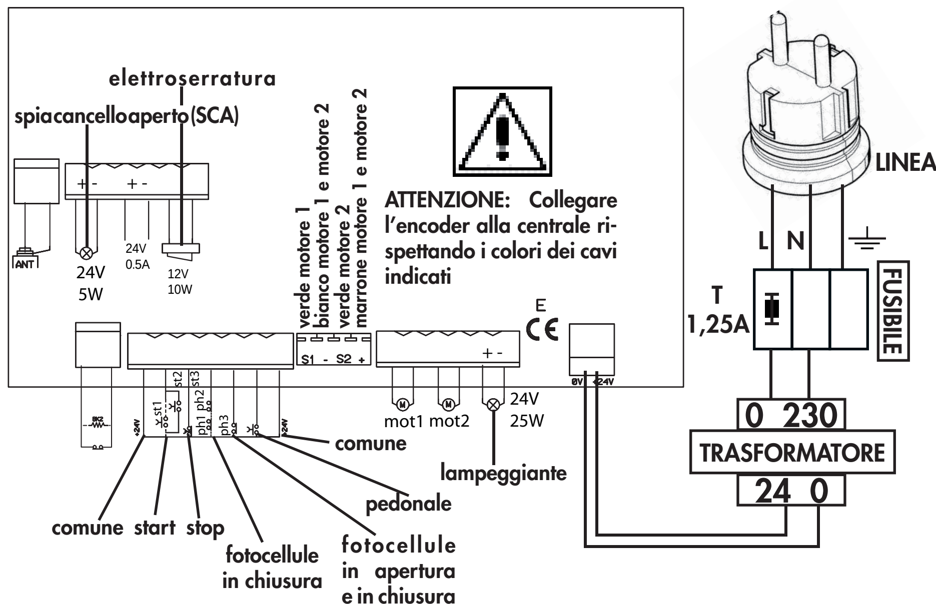


Informare accuratamente l'utilizzatore finale sulla modalità d'uso, sulla pericolosità residua, sulla necessità della manutenzione e sulla necessità di un controllo dei dispositivi di sicurezza, almeno ogni sei mesi.

I



1	Memoria impianto
2	Display
3	Tasti di impostazione
4	Relè direzionale motore 1
5	Relè direzionale motore 2
6	Mosfet motore 1
7	Mosfet motore 2
8	Relè lampeggiante
9	Ponte diodi
10	Modulo ricevitore
11	PTC 3A per elettroserratura da 12V
12	Mosfet elettroserratura
13	Morsetto uscite spia cancello aperto (SCA)/accessori/elettroserratura
14	Relè spia cancello aperto
15	PTC 0,1A encoder
16	Morsetto antenna radio
17	Jump costa resistiva
18	Morsetto ingresso costa
19	Connettore ingressi/comandi
20	Connettore encoder motore
21	Connettore motori/lampeggiante
22	Morsetto alimentazione centrale a 24V
23	Fusibile 2,5A rapido



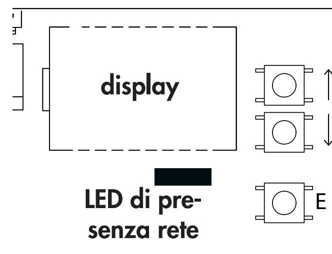
La linea di alimentazione (230V L,N,⏚) verso l'automatismo deve essere protetta da un interruttore magnetometrico oppure da una coppia di fusibili da 5A. Un interruttore differenziale è consigliato ma non indispensabile se già presente a monte dell'impianto.
Alimentare l'automatismo attraverso un cavo da 3x1,5mm^2 (fase+neutro+terra). Se la distanza fra la centrale e la connessione all'impianto di terra supera i 30m è necessario prevedere un dispersore di terra in prossimità della centrale.

I cablaggi devono essere effettuati a centrale spenta.
Gli ingressi dei contatti di tipo N.C. (normalmente chiuso), se non utilizzati, vanno ponticellati con un morsetto comune (+24V). Se per lo stesso ingresso ci sono più contatti N.C., questi vanno posti in serie tra di loro (esempio: ph1 e ph2 nello schema).

Gli ingressi dei contatti di tipo N.O. (normalmente aperto), se non usati, vanno lasciati liberi. Se per lo stesso ingresso ci sono più contatti N.O., questi vanno posti in parallelo tra di loro (esempio: st1 e st2 nello schema).

Procedura operativa al primo avvio

•Effettuare i cablaggi elettrici richiesti dall'impianto e controllarli a scheda spenta.



•Accertarsi che i fermi meccanici siano installati correttamente e il cablaggio dei due motori con i rispettivi encoder sia stato effettuato.

•Sbloccare il cancello e controllarne il movimento (le ante non devono trovare ostacoli durante il loro percorso). La corsa delle ante non deve presentare punti duri durante il movimento che deve essere fluido.

•Bloccare il cancello e alimentare la centrale. A questo punto si accenderà il led di presenza rete e il display indicherà r 00 o f 00. In caso contrario, accertarsi che la centrale sia in tensione e verificare gli ingressi attivati (vedere la descrizione delle diagnostiche del display).

•Attivare uno alla volta i dispositivi di sicurezza e verificare che a display compaia la scritta di diagnostica relativa. Ad esempio, far intervenire la fotocellula e verificare che compaia a display il messaggio pho.
Entrare nel menù e selezionare la voce apprendimento. Le prime due manovre servono per identificare l'inizio e la fine della corsa dei motori. Le due seguenti, servono a rilevare il picco di assorbimento dei motori durante la chiusura e l'apertura del cancello. In questa fase, monitorare i valori visualizzati a display.

•Al termine della fase di apprendimento, sul display sarà visualizzato ok nel caso di corretta programmazione, o err nel caso vi siano stati degli errori. Per uscire dalla programmazione premere il tasto di selezione.

•Impostare correttamente i livelli di forza antischiacciamento in apertura e in chiusura, che devono essere superiori ai valori massimi visualizzati durante l'apprendimento.

ATTENZIONE: questa regolazione può influire sul grado di sicurezza dell'automazione.
Durante le manovre di apprendimento, la centrale ignora i comandi di START e PEDONALE e lavora con i parametri di forza impostati. Anche se rimangono attive le sicurezze, assicurarsi che non vi siano oggetti o persone sulla traiettoria di lavoro del cancello.

•Effettuare alcuni cicli di prova verificando il corretto funzionamento di tutto l'impianto.

•Effettuare le misure della forza di impatto del cancello secondo quanto specificato dalle norme EN12445.

N.B: Nel caso vi sia un'interruzione di alimentazione durante la manovra di apertura o chiusura dell'automazione, al ritorno dell'alimentazione il primo comando di START comanderà la chiusura totale per cercare le battute di arresto. Lasciare quindi che sia completata la manovra di chiusura sino all'arresto e poi immettere nuovi comandi.

- r= indicatore ricevitore rolling code
- = il tratto superiore indica il funzionamento dell'encoder del primo motore, mentre quello inferiore del secondo.
- 00= trasmettitori registrati

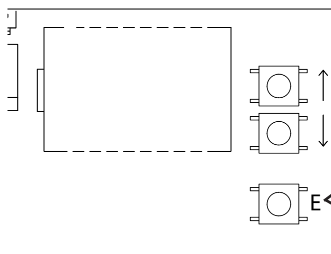
r=00

agg. radioc.	regolazioni	funzioni
1ch	ttca	ca
2ch	aped	ba
	sfaa	bp
	sfac	cr
	rlap	2p
	rlch	pl
	sbat	sv
	v rl	ar
	fm1a	re
	fm1c	1m
	fm2a	en
	fm2c	ss
	tser	oc
	fend	it
		2b
		cf
		al
		te

- agg. radioc.= memorizzazione radiocomandi
- 1ch= memorizzazione del tasto radiocomando sul primo canale (impulso di START)
- 2ch= memorizzazione del tasto radiocomando sul secondo canale (impulso PEDONALE)

Per accedere ai menù o per eseguire un'operazione, premere il tasto ENTER (E) rilasciandolo velocemente. Prolungando la pressione sullo stesso tasto, sarà possibile tornare al menù superiore o annullare l'operazione richiesta (funzione ESC). Per navigare nei menù, usare i tasti freccia su e freccia giù.

ATTENZIONE: Per lo schema della navigazione del menù in inglese, vedere le istruzioni nelle altre lingue.



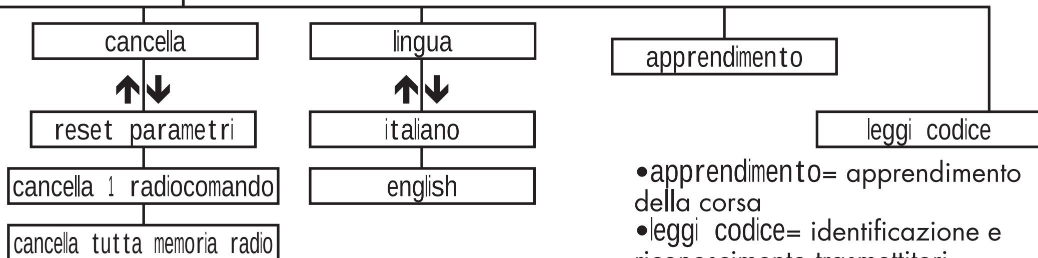
funzione ENTER - pressione semplice

funzione ESC - pressione di due secondi

ATTENZIONE: Durante la navigazione nei menù, la centrale ignora i comandi di START.







•00 00= potenza istantanea assorbita dal motore 1 e dal motore 2.

•apprendimento= apprendimento della corsa
•leggi codice= identificazione e riconoscimento trasmettitori

regolazioni

•ttca= tempo di chiusura automatica
•aped= apertura pedonale
•sfaa= tempo di ritardo in apertura del motore 2
•sfac= tempo di ritardo in chiusura del motore 1
•rlap= corsa rallentata in apertura
•rlch= corsa rallentata in chiusura
•sbat= spazio di battuta
•v rl= velocità di rallentamento
•fm1a= forza anti-schiacciamento del motore 1 in apertura
•fm1c= forza anti-schiacciamento motore 1 in chiusura
•fm2a= forza anti-schiacciamento del motore 2 in apertura
•fmac= forza anti-schiacciamento del motore 2 in chiusura
•tser= tempo di attivazione dell'elettroserratura
•fend= forza finale di spinta in battuta

funzioni

•ca= chiusura automatica
•ba= blocca impulsi durante l'apertura
•bp= blocca impulsi durante la pausa
•cr= chiusura rapida
•2p= funzionamento apri/chiudi
•pl= prelampeggio
•sv= serratura a ventosa
•ar= colpo di ariete in apertura
•re= risparmio energetico
•1m= funzionamento con un motore
•en= funzionamento encoder
•ss= soft start
•oc= funzionamento open/close
•it= inversione totale dopo l'incontro di un ostacolo
•2b= due coste di sicurezza
•cf= funzionamento della ricevente a codice fisso
•al= allarme
•te= controllo diagnostico prima dI ogni partenza

cancella

•reset parametri= impostazione dei parametri di fabbrica
•cancella 1 radiocomando= cancellazione di un trasmettitore
•cancella tutta memoria radio= cancellazione di tutti i trasmettitori registrati

Aggiunta radiocomandi

•Prima di memorizzare un trasmettitore, assicurarsi che sia compatibile con la tipologia di ricevitore integrato (nella prima visualizzazione del display apparirà r, se si tratta di un ricevitore in modalità rolling code o f se si tratta di un ricevitore in modalità codice fisso). Il ricevitore può memorizzare codici rolling code di tipo HCS300 STAGNOLI con miliardi di combinazioni o codici fissi di tipo HT53200 a 13 bit o la parte fissa di un codice rolling code (28 bit SN). É possibile memorizzare fino a 76 codici.

•Entrando nel menù agg. radioc., portarsi sulla scritta a display 1ch o 2ch e scegliere il canale che si vuole aggiungere. Schiacciando ENTER, verrà poi visualizzata la scritta premi. Premere il tasto che si desidera memorizzare: a questo punto il display visualizzerà la scritta ok se l'operazione viene portata a termine in maniera corretta, err nel caso si verifichino errori di registrazione o full se la memoria del ricevitore è piena.

•Installando un'antenna esternamente alla centrale e lontana dal suolo, l'area di visibilità tra trasmettitori e centrale aumenta. Ricordarsi, inoltre, che parti metalliche e cemento armato, se posti tra la centrale e il ricevitore, diminuiscono la capacità di ricezione di quest'ultimo.

Regolazioni

•ttca **(tempo di chiusura automatica)**= è il tempo che intercorre tra l'apertura completa del cancello e la sua chiusura che avviene in modo automatico. Se la fotocellula è occupata, il tempo di ttca viene conteggiato dal momento in cui la fotocellula si disimpegna. Il tempo impostato di default da Stagnoli è 10sec ed è regolabile da 1 a 240sec.

•aped **(apertura pedonale)**= è la lunghezza della corsa espressa in centimetri dell'apertura parziale, ossia della modalità pedonale. Il valore impostato di default da Stagnoli è 70 ed è regolabile da 30 a 150. In caso di en=0, il comando di apertura PEDONALE fa aprire totalmente l'anta comandata dal motore 1.

•sfaa **(tempo di ritardo in apertura del motore 2)**= In fase di apertura il secondo motore ritarda la sua partenza. Il tempo impostato di default da Stagnoli è 1 ed è regolabile da 0 a 10 secondi.

•sfac **(tempo di ritardo in chiusura del motore 1)**= In fase di chiusura il primo motore ritarda la sua partenza. Il tempo impostato di default da Stagnoli è 3 ed è regolabile da 0 a 10 secondi.
ATTENZIONE: prima di impostare i rallentamenti, controllare che il cancello sia bilanciato in maniera corretta. Durante questa fase, infatti, i motori hanno meno forza e l'impostazione di questo parametro può influire sul grado di sicurezza dell'impianto stesso. Controllare, terminata la regolazione di questi parametri, le forze di impatto delle ante.

•rlap **(corsa rallentata in apertura)**= la centrale rallenta la corsa dei motori nella parte finale di apertura. La corsa impostato di default da Stagnoli è 20cm ed è regolabile da 0 a 70cm (per ante da 1,8m).



•rlch **(corsa rallentata in chiusura)**= la centrale rallenta la corsa dei motori nella parte finale della sua fase di chiusura. La corsa impostato di default da Stagnoli è 20cm ed è regolabile da 0 a 70cm (per ante da 1,8m).
ATTENZIONE: prima di impostare i rallentamenti, controllare che il cancello sia installato in maniera corretta. Durante questa fase, infatti, i motori hanno meno forza e l'impostazione di questo parametro può influire sul grado di sicurezza dell'impianto stesso. Controllare, terminata la regolazione di questi parametri, le forze di impatto delle ante.

•sbat **(spazio di battuta)**= è lo spazio in centimetri prima della battuta (in apertura o in chiusura) durante il quale la centrale interpreta gli ostacoli come fine corsa e si ferma. La spazio impostato di default da Stagnoli è di 5cm ed è regolabile da 1 a 10cm.
ATTENZIONE: l'impostazione di questo parametro può influire sul grado di sicurezza dell'impianto stesso. L'installazione deve essere effettuata rispettando le quote di sicurezza in modo da mantenere questo parametro il più basso possibile e l'impianto sicuro.

•v rl **(velocità di rallentamento)**= sono i valori relativi alla velocità con cui i motori operano in fase di rallentamento. Il valore impostato di default da Stagnoli è 3 ed è regolabile da 1 a 4, dove il valore più basso indica una bassa velocità e 4 indica una velocità pari a circa la metà della velocità operativa dei motori.

•fm1a **(forza anti-schiacciamento del motore 1 in apertura)**= è la forza anti-schiacciamento della prima anta del cancello espressa in percentuale rispetto alla forza massima che lo stesso può erogare. Il valore impostato di default da Stagnoli è 50 ed è regolabile da 20 a 99.

•fm1c **(forza anti-schiacciamento del motore 1 in chiusura)**= è la forza anti-schiacciamento della prima anta del cancello espressa in percentuale rispetto alla forza massima che lo stesso può erogare. Il valore impostato di default da Stagnoli è 50 ed è regolabile da 20 a 99.

•fm2a **(forza anti-schiacciamento del motore 2 in apertura)**= è la forza anti-schiacciamento della seconda anta del cancello espressa in percentuale rispetto alla forza massima che lo stesso può erogare. Il valore impostato di default da Stagnoli è 50 ed è regolabile da 20 a 99.

•fm2c **(forza anti-schiacciamento del motore 2 in chiusura)**= è la forza anti-schiacciamento della seconda anta del cancello espressa in percentuale rispetto alla forza massima che lo stesso può erogare. Il valore impostato di default da Stagnoli è 50 ed è regolabile da 20 a 99.
ATTENZIONE: l'impostazione di questi due parametri può influire sul grado di sicurezza dell'impianto stesso. Stagnoli consiglia di impostare questi parametri con un margine di sicurezza tale che risultino almeno +10 rispetto al massimo della corrente consumata dai motori rispettivamente in fase di apertura e di chiusura. Questa si può leggere durante la corsa dei motori sul display nella seconda schermata principale.
fm1a, fm1c, fm2a e fm2c bassi di valore, indicano una maggiore sensibilità anti-schiacciamento.



Verificare al termine dell'installazione che le forze di impatto rispettino la norma EN12453.

•tser **(tempo di attivazione dell'elettroserratura)**= è il tempo espresso in secondi che intercorre tra la chiusura totale del cancello e l'intervento dell'elettroserratura. Il valore impostato di default da Stagnoli è 2 ed è regolabile da 0 a 7 secondi.
ATTENZIONE: verificare che l'aggancio della serratura avvenga senza creare attriti e regolare il parametro tser di conseguenza.

•fend **(forza finale di spinta in battuta)**= è la forza che i motori esercitano in fase di chiusura una volta che hanno raggiunto le battute di finecorsa. Questa è espressa in percentuale rispetto alla forza massima che i motori stessi possono esercitare. Il valore impostato di default da Stagnoli è 30 ed è regolabile da 20 a 70.
ATTENZIONE: regolare fend con un valore basso nel caso la struttura del cancello sia molto leggera. La regolazione di questo parametro può influenzare il tempo e la forza con cui il cancello lavora nella fase finale della sua corsa.

Funzioni
•ca **(chiusura automatica)**= chiusura automatica del cancello dopo la sua completa apertura.
ca=0 funzione non abilitata.
ca=1 funzione abilitata.
Impostare la regolazione ttca per personalizzare il tempo che deve intercorrere tra la fine dell'apertura e l'inizio della chiusura automatica. N.B: Se ca=1 e 2p=0, un comando di START, attivato mentre le ante sono in apertura, ferma le ante e carica il tempo ttca di chiusura automatica.

•ba **(blocco impulsi durante l'apertura)**= la centrale ignora gli impulsi di START durante la fase di apertura.
ba=0 funzione non abilitata.
ba=1 funzione abilitata.

•bp **(blocco impulsi durante la pausa)**= la centrale ignora gli impulsi di START durante la pausa tra l'apertura e la chiusura automatica (ca=1). Ogni comando di START ricevuto durante la pausa tra l'apertura e la chiusura automatica, ricarica il tempo ttca.
bp=0 funzione non abilitata.
bp=1 funzione abilitata.
Queste funzioni permettono al cancello di non bloccarsi o invertire la corsa a causa di altri comandi di START, come ad esempio in contesti condominiali.

•cr **(chiusura rapida)**= nel caso in cui vi sia un passaggio attraverso le fotocellule durante la fase di apertura o a cancello aperto, il tempo della regolazione ttca (se attivata e superiore ai 3sec) viene automaticamente ridotta a 3sec.
cr=0 funzione non abilitata.
cr=1 funzione abilitata.

•2p **(funzionamento apri/chiudi)**= 2p=1 funzione abilitata: ad ogni impulso di

START, il movimento del cancello inverte la direzione (APERTURA - CHIUSURA).
2p=0 funzione non abilitata: la sequenza di movimento del portone diventa APERTURA - FERMATA (ttca) - CHIUSURA - STOP.

•pl **(prelampeggio)**= dopo il comando di apertura del cancello, il lampeggiante si attiva per due secondi prima che venga iniziata la fase di apertura o di chiusura.
pl=0 funzione non abilitata.
pl=1 funzione abilitata.

•sv **(serratura a ventosa)**= attivando questa funzione, all'inizio della manovra di apertura, viene comandata un'elettroserratura a 12V dopo un tempo di attivazione regolato dal parametro tser.
sv=0 funzione non abilitata (l'uscita si attiva solo per il tempo tser).
sv=1 funzione abilitata (l'uscita rimane attiva e si disattiva solo per il tempo tser).

•ar **(colpo di ariete in apertura)**= prima di iniziare la manovra di apertura, il motore 1 spinge l'anta in chiusura per due secondi permettendo all'elettroserratura di allontanarsi dal fermo. A questo punto la serratura si attiva e la manovra prosegue regolarmente in apertura.
ar=0 funzione non abilitata.
ar=1 funzione abilitata.

•re **(risparmio energetico)**= mantiene le fotocellule spente mentre l'impianto non è attivo consentendo risparmi energetici. Le fotocellule, così, rimangono attive solo durante il movimento delle ante e durante il ttca.
re=0 funzione non abilitata.
re=1 funzione abilitata.
Collegare l'alimentazione +/-24V sia del trasmettitore che del ricevitore delle fotocellule all'uscita del lampeggiante.

•1m **(un motore)**= funzionamento dell'impianto solo con il motore 1.
1m=0 funzione non abilitata.
1m=1 funzione abilitata.

•en **(funzionamento encoder)**= permette il funzionamento del sistema anche in caso di guasto dell'encoder (il portone si blocca poco dopo la sua partenza e sul display viene visualizzata la scritta ENC1 o ENC2).
en=0 encoder non abilitato.
en=1 encoder abilitato.
ATTENZIONE: il funzionamento del sistema senza encoder è da considerarsi una gestione di emergenza. In questa modalità ogni ostacolo incontrato dai motori ne comanda l'arresto. Quando l'encoder è attivo, invece, e con it=0, ogni ostacolo incontrato dai motori comanda l'inversione del movimento di circa 30cm.

•ss **(soft start)**= permette ai motori di effettuare una partenza dolce e a velocità ridotta per diminuire la sollecitazione delle parti meccaniche dell'impianto. Attivando questa funzione, i motori erogano una forza minore nella loro fase di partenza.



ss=0 funzione non abilitata.
ss=1 funzione abilitata.

•oc **(funzionamento open/close)**= l'ingresso in morsettiera di START diventa OPEN e l'ingresso in morsettiera di PEDONALE diventa CLOSE. In questa modalità un comando apre il cancello e l'altro lo chiude senza fermate intermedie. Le funzioni START e PEDONALE rimangono attivabili con il radiocomando rispettivamente sul primo e sul secondo canale.
oc=0 funzione non abilitata.
oc=1 funzione abilitata.

•it **(inversione totale)**= attivando questa funzione, I motori se incontrano un ostacolo in fase di apertura, invertono il moto e chiudono del tutto il cancello. In fase di chiusura, se incontrano un ostacolo, invertono il moto e si aprono del tutto. Se la funzione non è attivata, in fase di apertura, i motori si arrestano nel caso incontrino ostacoli, mentre in fase di chiusura, invertono il moto di 30cm prima di arrestarsi.
it=0 funzione non abilitata.
it=1 funzione abilitata.

•2b **(due coste di sicurezza)**= Funzionamento con due coste di sicurezza 8k2 collegate in parallelo.
2b=0 funzione non abilitata.
2b=1 funzione abilitata.

•cf **(funzionamento della ricevente integrata a codice fisso)**= cf=0 la ricevente funziona con i codici rolling code.
cf=1 la ricevente funziona con i codici fissi.
Il funzionamento a codice fisso o rolling code della ricevente viene visualizzato anche nella schermata iniziale del display, dove r-00 indica il funzionamento a rolling code e f-00 a codice fisso.
Il ricevitore può memorizzare codici rolling code di tipo HCS300 STAGNOLI con miliardi di combinazioni o codici fissi di tipo HT53200 a 13 bit o la parte fissa di un codice rolling code (28 bit SN).

•al **(allarme)**= Allarme che segnala il cancello rimasto aperto. Questa funzione attiva l'uscita SCA dopo che siano passati 20 secondi dal termine del tempo regolato da ttca e il cancello risulti ancora aperto.
al=0 funzione non abilitata.
al=1 funzione abilitata.

•te (**test**)= Viene effettuato un controllo diagnostico di integrità dei sensori ad encoder ed amperometrico prima di ogni avvio dei motori.
te=0 funzione non abilitata.
te=1 funzione abilitata.

Cancella
•reset parametri= per cancellare i parametri delle regolazioni e delle funzioni regolate e reimpostare quelle di fabbrica, una volta entrati nel menù cancella,

portarsi sulla dicitura reset parametri del display e premere il tasto ENTER. Verrà visualizzato il messaggio RESE che lampeggerà fino a quando non sarà confermata l'intenzione di reimpostare tutti i parametri o di annullare l'operazione. I parametri impostati di default sono: ttca=10, aped=70, sfaa=1, sfac=3, rlap=20, rlch=20, sbat=5, v rl=3, fm1a=50, fm1c=50, fm2a=50, fm2c=50, tser=2, fend=30, ca=1, ba=0, bp=0, cr=0, 2p=0, pl=0, sv=0, ar=0, re=0, 1m=0, en=1, ss=0, ac=0, it=0, 2b=0, cf=0, al=0, te=0.

•cancella 1 radiocomando= per cancellare il codice di un trasmettitore, una volta entrati nel menù cancella, portarsi sulla dicitura cancella 1 radiocomando del display e premere il tasto ENTER. Verrà visualizzato il messaggio PREMI. Premere a questo punto il tasto del trasmettitore da cancellare. Se l'operazione sarà portata a termine in maniera corretta, verrà visualizzato il messaggio OK. In caso contrario, ERR.

•cancella tutta memoria radio= per cancellare tutti i trasmettitori registrati, una volta entrati nel menù cancella, portarsi sulla dicitura cancella tutta memoria radio del display e premere il tasto ENTER. Verrà visualizzato il messaggio PRG che lampeggerà fino a quando non sarà confermata l'intenzione di cancellare tutti i codici registrati premendo il tasto ENTER o di annullare l'operazione prolungando la pressione dello stesso tasto.
N.B: Per portare a termine la cancellazione della memoria radio viene richiesto di confermare due volte la volontà di effettuare la cancellazione stessa (cancella tutta memoria radio e PRG).

Lingua

Il display può visualizzare i messaggi in due lingue: italiano e english.

Per scegliere la lingua di funzionamento, portarsi sul menù lingua e premere ENTER. Portarsi a questo punto sulla lingua italiano o english e confermare schiacciando nuovamente ENTER.

Apprendimento

Questa operazione permette all'automazione di stabilire automaticamente l'inizio e la fine della corsa individuando le rispettive battute meccaniche. Prima di procedere con questa operazione, assicurarsi che il cancello sia fissato e che la funzione en della centrale sia attiva (Stagnoli fornisce la centrale con questa funzione già attivata).
Visualizzata la voce apprendimento sul display, premere il tasto ENTER. A questo punto i motori chiuderanno il cancello, lo riapriranno totalmente e ripeteranno questa operazione un'altra volta indicando sul display della centrale il consumo massimo dei motori. Impostare poi i valori delle regolazioni fm1a e fm1c in modo che siano superiori ai valori rilevati (se fm1a, fm1c, fm2a e fm2c sono bassi di valore, indicano una maggiore sensibilità anti-schiacciamento).
Nel caso in cui il consumo risulti particolarmente elevato, verificare che non vi siano punti in cui il cancello incontra un attrito maggiore. Per farlo, sarà sufficiente monitorare i valori relativi alla corrente istantanea assorbita dai motori durante la loro corsa e presentati nella seconda schermata principale del display. Se l'operazione sarà portata a termine in maniera corretta, verrà visualizzato il messaggio OK. In caso contrario, ERR.

ATTENZIONE: durante le manovre di apprendimento, la centrale ignora i comandi di START e PEDONALE e lavora con i parametri di forza impostati. Anche se rimangono attive le sicurezze, assicurarsi che non vi siano oggetti o persone sulla traiettoria di lavoro del serramento.

Leggi codice

È possibile verificare se un codice sia già stato memorizzato. Posizionandosi sulla dicitura leggi codice e premendo il tasto ENTER, sul display verrà visualizzato il messaggio PREM. Premendo a questo punto il tasto del trasmettitore che si desidera verificare, verranno visualizzate una serie di schermate descrittive del codice:

•prima schermata: S r 01 o - f 01.

Il primo carattere indica il produttore del radiocomando, dove S indica Stagnoli e - un produttore generico.

Il secondo carattere indica la tipologia di codice, dove r indica rolling code e f codice fisso.

Gli ultimi due caratteri indicano il codice del tasto premuto.

•seconda schermata: P_00, dove P indica la parola "posizione" e la cifra successiva (progressiva da 0 a 75), indica la posizione occupata dal trasmettitore in memoria. Nel caso il trasmettitore non sia presente in memoria, apparirà sul display ----.

•terza e quarta schermata: verrà visualizzata la codifica esadecimale del trasmettitore.

Schermate di statistica

La centrale di comando dispone di quattro schermate statistiche che vengono visualizzate mantenendo la pressione del tasto ENTER una volta che il display è posizionato sul menù principale:

•prima schermata: E101, dove E2 indica il motore Hermes a 24V e 01 la versione del software.

•seconda e terza schermata: 0000 0000 indicano il numero delle manovre complete effettuate.

•quarta schermata: indica la corsa in memoria.

Schermate di diagnostica

La centrale è in grado di riconoscere problemi o allarmi che si possono verificare sull'impianto per cui può segnalare sul display principale alcuni messaggi per permettere l'individuazione del problema:

•1 rf= attivazione del comando di START sul primo canale di radiofrequenza.

•2 rf= attivazione del comando di START sul canale pedonale.

•ph0= attivazione del l'ingresso delle fotocellule in chiusura sulla morsettiera.

•phoA= attivazione del l'ingresso delle fotocellule in chiusura e in apertura sulla morsettiera.

•bar= attivazione della costa di sicurezza.

•sto= impulso di stop.

•enc1= intervento del sensore ad encoder sul primo motore.

•enc2= intervento del sensore ad encoder sul secondo motore.

•ope= attivazione del comando di apertura (con oc=1).

•clo= attivazione del comando di chiusura (con oc=1).

•ped= attivazione del comando di ingresso pedonale.



•am1= attivazione del sensore antischiacciamento sul motore 1.
•am2= attivazione del sensore antischiacciamento sul motore 2.

Dati Tecnici
•Alimentazione dell'automazione: 230V - 50/60Hz.
•Fusibile di protezione primario trasformatore: T1,25A/230V.
•Fusibile di protezione dell'uscita accessori 24V: F2,5A.
•Ricevitore integrato (433Mhz): capienza massima 76 codici radio.
•Temperatura di funzionamento: -20° +55°
•Potenza nominale massima dei motori: 70W+70W
•Potenza massima dell'uscita lampeggiante: 25W
•Potenza massima dell'uscita spia cancello aperto (SCA): 5W
•Dispositivo elettronico anti-schiacciamento: amperometrico + ad encoder

F.A.Q. - Le domande più frequentemente poste

Perché scegliere un trasmettitore rolling code piuttosto che uno a codice fisso?
I trasmettitori rolling code sono da considerarsi più sicuri in quanto non sono clonabili e hanno oltre 200 milioni di combinazioni che cambiano ad ogni trasmissione. I trasmettitori a codice fisso, invece, dispongono di 1024 combinazioni di codici che non cambiano ad ogni trasmissione.

La centrale può gestire il funzionamento del motore con le batterie di emergenza?
Sì. Per utilizzare le batterie di emergenza, utilizzare l'apposito kit fornito da Stagnoli.

La centrale non riconosce il trasmettitore. Perché?
Accertarsi di utilizzare centrale e trasmettitori dello stesso tipo. Nella prima schermata principale si può verificare il tipo di ricevitore utilizzato dalla centrale ed eventualmente cambiarlo impostando il parametro cf.

Arrivata alle battute di arresto, l'automazione inverte il moto invece di fermarsi. Perché?
Una delle cause per cui la centrale possa aver perso i suoi riferimenti è il fatto che l'automazione sia stata attivata mentre era sbloccata. Per fare in modo che la centrale ritrovi le sue coordinate, sarà sufficiente togliere la tensione, assicurarsi che l'automazione sia bloccata, e poi ridare la tensione alla centrale. Al primo impulso di start, la centrale ritroverà i suoi riferimenti.

ELETTROSERRATURA

SPIA CANCELLO APERTO

FOTOCELLULE IN APERTURA E IN CHIUSURA

FOTOCELLULE IN CHIUSURA

-24V

+24V

COMUNE

LAMPEGGIANTE

0 24

0 230

TRASFORMATORE

0 24

ANTENNA

TX

RX

RX

TX

FOTOCELLULE IN CHIUSURA

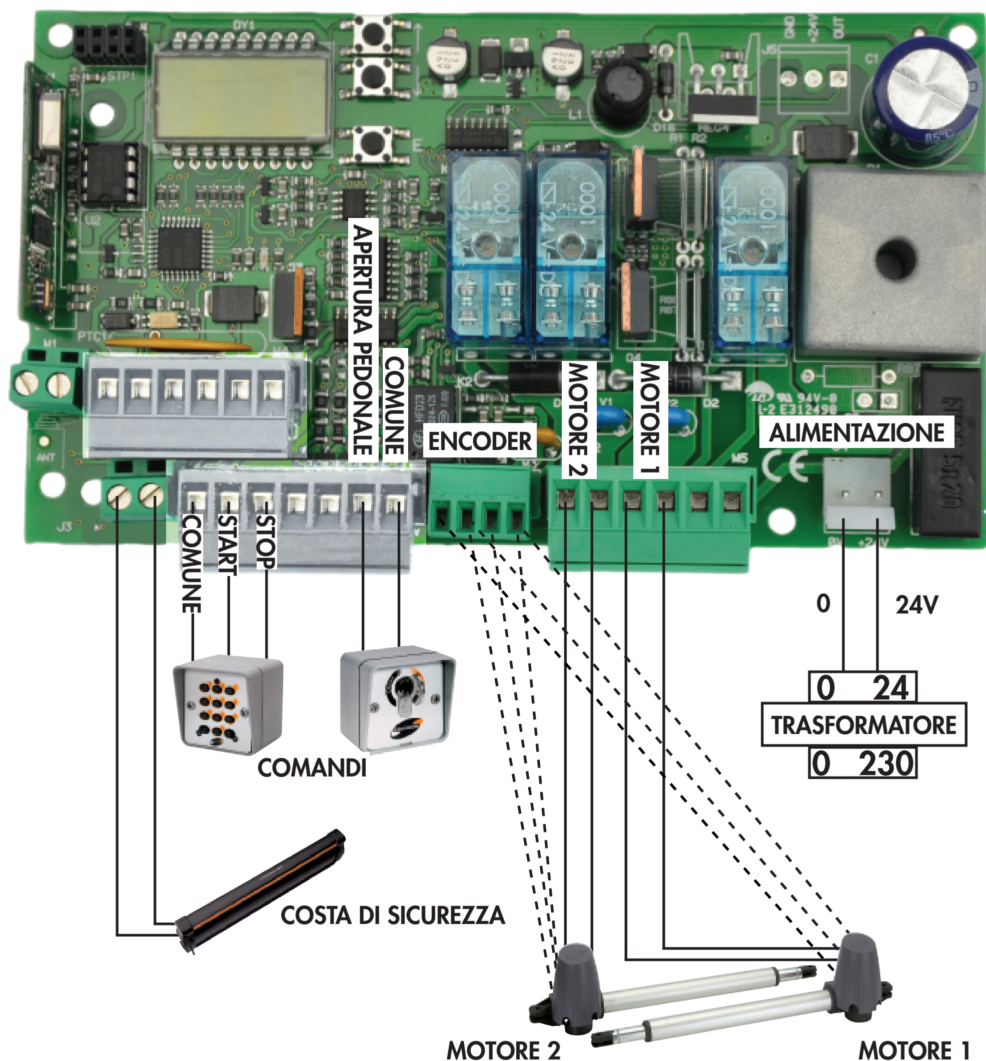
FOTOCELLULE IN APERTURA

0 24



CENTRALE CARICABATTERIE

ATTENZIONE: Nel caso venga utilizzato un caricabatterie, la centrale di comando viene alimentata dalla centrale caricabatterie C24, collegata a un trasformatore. Per le specifiche del collegamento, vedere le relative istruzioni.


APERTURA PEDONALE
COMUNE
ENCODER
MOTORE 2
MOTORE 1
ALIMENTAZIONE
COMUNE
START
STOP
0
24V
0 24
TRASFORMATORE
0 230
COMANDI
COSTA DI SICUREZZA
MOTORE 2
MOTORE 1

GB

The **Stagnoli E24** is is the control board that has been studied for 24V swing motors and relative accessories.

Made using only prime quality materials, it has been designed for low absorption at rest allowing a low consumption of electricity. Particular attention has been paid to professionals in the sector making it easier to programme the board by using a multi-language display.

WARNINGS AND SAFETY REGULATIONS

• This manual has been created by Stagnoli for specific use by professional and qualified staff.

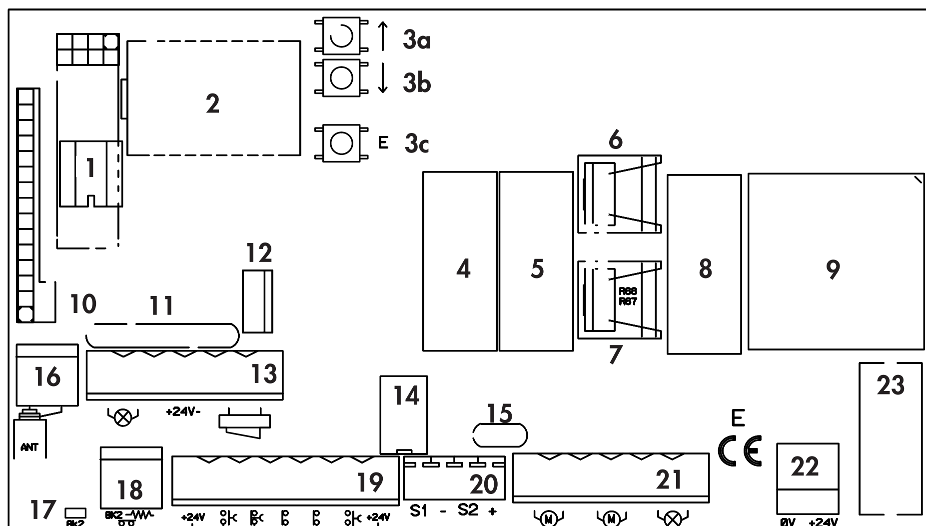
• It is advisable to read the instruction manual completely before proceeding with installation.

• During installation, the system must not be live.

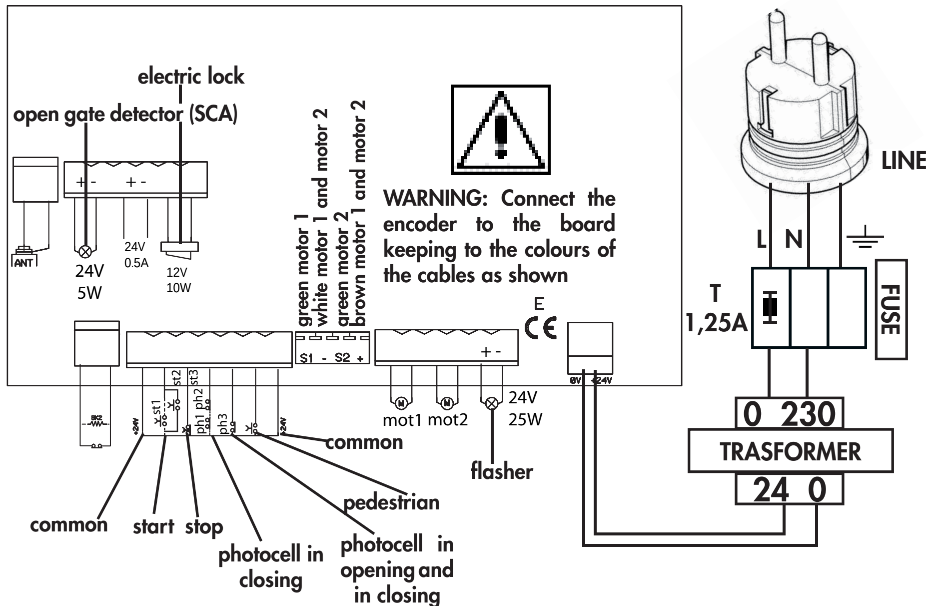
• Automatic gate systems must be installed by qualified technical staff in compliance with legal requirements.



Inform the end user in detail of the method of use, residual dangers, the need for maintenance and the need to check safety devices at least once every six months.



1	System memory
2	Display
3	Setting keys
4	Directional relay motor 1
5	Directional relay motor 2
6	Mosfet motor 1
7	Mosfet motor 2
8	Flasher relay
9	Diode bridge
10	Receiver module
11	PTC 3A for electric lock 12V
12	Mosfet electric lock
13	Open gate (SCA)/accessories/electric lock open gate detector output terminal
14	Open gate detector relay
15	PTC 0,1A encoder
16	Radio aerial terminal
17	Resistive rib Jump
18	Rib entry terminal
19	Input/controls connector
20	Motor encoder connector
21	Flasher/motors Connector
22	Central power 24V terminal
23	Rapid fuse 2,5A



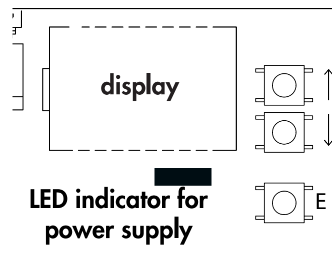
The current feed line (230V L,N,⏚) to the automation must be protected by a magnetometric switch or a pair of 5A fuses. A differential switch is recommended but not neccessary if it is already found at the top of the system.
Feed the device with a 3x1,5mm^2 cable (phase+neutral+ground). If the distance between the board and the connection to the grounding system exceeds 30m it is necessary to provide an earth plate near the control board.

Cabling must be done when the control board is switched off.
Input of N.C. type contacts (normally closed), if they are not used, must be bridged with an ordinary terminal (+24V). If there are more N.C. contacts for the same input they must be placed in series (example: ph1 and ph2 in the diagram).

Inputs of N.O. type contacts (normally open), if not used, must be left free. If there are more N.O. contacts for the same input they must be placed in parallel (example: st1 and st2 in the diagram).

GB

Operating procedure at the first start up



•Undertake the electric wiring for the plant and check when the card is switched off.

•Check that the mechanical stops have been installed correctly and that the wiring of the two motors with the respective encoders has been done.

•Unblock the gate and check its movement (the hinged leaves must have no obstacles in their path). The stroke of the leaves must not have any stiff points during movement, it must be smooth.

•Block the gate and supply current to the control board. At this point the electric mains detection led will light up and the display will show r 00 or f 00. If this does not occur check that the control board receives power and check the inputs activated (see the description of the diagnostics on the display).

•Activate the safety devices one at a time and check that the display shows the relative diagnostics wording. For example, activate the photocell and check that the message pho shows on the display.
Enter the menu and select the item setup. The first two manoeuvres help to identify the start and end of the stroke of the motor. The two that follow detect the peak of absorption of the motors when the gate is closing and opening. In this phase, monitor the values shown on the display.

•At the end of the learning phase the display will show ok if programming was done correctly, or err if errors occurred. To exit the programme press the select key.

•Correctly set the levels of anti-crushing force in opening and in closing, these must be greater than the maximum values viewed during learning.

WARNING: this regulation can influence the degree of safety of an automated device.
During learning manoeuvres the control board ignores the START and PEDESTRIAN commands and works with the force parameters that have been set. Even if the safeties remain active make sure that there are no objects or people in the pathway of the gate.

•Carry out some test cycles checking the correct operation of the entire system.

•Measure the force of impact of the gate according to the specifications of regulation EN12445.

N.B: If a blackout occours while the automation is working, the first START command given to the control board with power supply back, will close the gate until the board finds the stops. Let the motor finish its run before giving other commands.

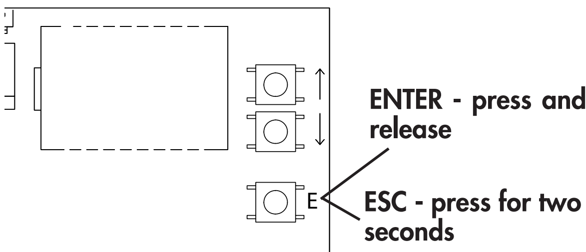
GB

- r= rolling code receiver indicator
- = the upper line indicates the operation of the encoder of the first motor, while the lower indicates the second
- 00= registered transmitters

r=00		
add transmitter	adjustement	function
1ch	ttca	ca
2ch	aped	ba
	sfaa	bp
	sfac	cr
	rlap	2p
	rlch	pl
	sbat	sv
	v rl	ar
	fm1a	re
	fm1c	1m
	fm2a	en
	fm2c	ss
	tser	oc
	fend	it
		2b
		cf
		al
		te

- add transmitter= memorisation radio controls
- 1ch= memorisation of the radio control key on the first channel (START impulse)
- 2ch= memorisation of the radio control key on the second channel (PEDESTRIAN impulse)

To access the menus or to undertake an operation, press ENTER (E) and release immediately. Keeping the same button pressed, it will be possible to return to the upper menu or cancel the operation requested (ESC).To navigate in the menus use the up and down arrows.

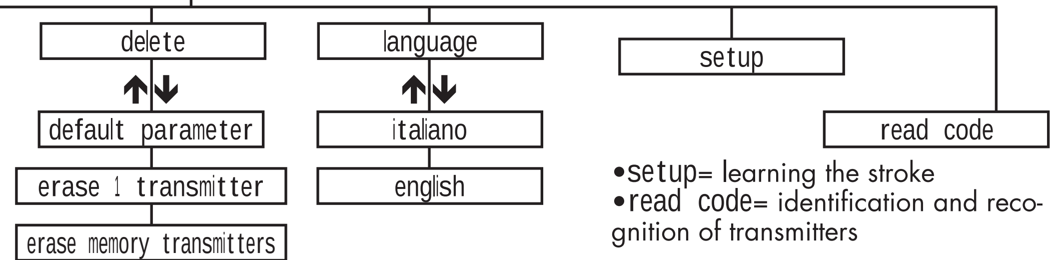


ENTER - press and release

ESC - press for two seconds

WARNING: When navigating in the menus, the control board will ignore any command to START.

GB



•00 00= instant power absorbed by motor 1 and motor 2.

•setup= learning the stroke
•read code= identification and recognition of transmitters

adjustement

•ttca= automatic closing time
•aped= pedestrian opening
•sfaa= delay in opening time of motor 2
•sfac= delay in closing time of motor 1
•rlap= slowed stroke in opening
•rlch= slowed stroke in closing
•sbat= strike space
•v rl= slowing speed
•fm1a= anti-crushing force of motor 1 in opening
•fm1c= anti-crushing force of motor 1 in closing
•fm2a= anti-crushing force of motor 2 in opening
•fmac= anti-crushing force of motor 2 in closing
•tser= electric lock activation time
•fend= final thrust force on striking

function

•ca= automatic closing
•ba= blocks impulses during opening
•bp= blocks impulses during pause
•cr= rapid closing
•2p= open/close operation
•pl= preflashing
•sv= suction lock
•ar= impact on opening
•re= energy saving
•1m= operation with one motor
•en= encoder operation
•ss= soft start
•oc= open/close operation
•it= total reversal after encountering an obstacle
•2b= two safety ribs
•cf= operation of the fixed code receiver
•al= alarm
•te= diagnostics check before every start

delete

•default parameter= setting of factory parameters
•erase 1 transmitter= cancels one transmitter
•erase memory transmitters= cancel all registered transmitters

GB

Addition of radio controls

•Before memorising a transmitter make sure that it is compatible with the type of receiver that is integrated (the first time the display shows r, if the receiver is in rolling code mode, or f if the receiver is in fixed code mode). The receiver can memorise rolling codes type HCS300 STAGNOLI with billions of combinations or fixed codes type HT53200 with 13 bits or the fixed part of a rolling code (28 bit SN). It is possible to memorise up to 76 codes.

•Enter the menu add transmitter move over the wording display 1ch or 2ch eand select the channel that is to be added. Press ENTER, the wording premi (press) will appear. Press the key that must be memorised: at this point the display shows the wording ok if the operation has been carried out correctly, err if there are registration errors or full if the receiver memory is full.

•An external antenna installed far from the ground, increases the visibility betwe-en the transmitter and the receiver. The power of the receiver can be reduced if metal parts or reinforced concrete are placed next to it.

Regulating

•ttca **(automatic closing time)**= this is the time from when the gate is fully open to when it is closed automatically. If the photocell is engaged, the ttca time is counted from the time when the photocell is freed. The default time set by Stagnoli is 10 secs and it can be regulated from 1 to 240secs.

•aped **(pedestrian opening)**= this is the length of the stroke stated in centimetres of the partial opening, namely the pedestrian mode. The default value set by Stagno-li is 70 and it can be regulated from 30 to 150. In case of en=0, the command PEDESTRIAN opening allows the door controlled by motor 1 to open completely.

•sfaa **(motor 2 opening delay time)**= In the opening phase the second motor delays its start. The default time set by Stagnoli is 1 and can be regulated from 0 to 10 seconds.

•sfac **(motor 1 closing delay time)**= In the closing phase the first motor delays its start. The default time set by Stagnoli is 3 and can be regulated from 0 to 10 seconds.

WARNING: before setting the slowing phase, check that the gate has been ba-lanced correctly. In this phase, the motors have less power and the way this parameter is set can influence the level of safety of the system itself. Once these parameters have been regulated, check the force of impact of the gate leaves.

•rlap **(slowed stroke in opening)**= the control board slows down the stroke of the motors in the end part of its opening phase. The default stroke set by Stagnoli is 20 cm and it can be regulated from 0 to 70cm (for 1,8m gate wing).

•rlch **(slowed stroke in closing)**= the control board slows down the stroke of the motors in the end part of its closing phase. The default stroke set by Stagnoli is 20 cm and it can be regulated from 0 to 70cm (for 1,8m gate wing).

WARNING: before setting the slowing phase, check that the gate has been instal-

GB

led correctly. In this phase, the motors have less power and the way this parameter is set can influence the level of safety of the system itself. Once these parameters have been regulated, check the force of impact of the gate leaves.

•sbat **(striking space)**= this is the space in centimetres before the strike (when opening or closing) when the control board interprets the obstacles as a limit stop and stops. The default space set by Stagnoli is 5cm and can be regulated from 1 to 10cm.
WARNING: The way this parameter is set can influence the level of safety of the system itself. Installation must be carried out in compliance with the safety measurements in order to keep this parameter as low as possible and to ensure the safety of the system.

•v rl **(slowing speed)**= these are values that concern the speed with which the motors operate in the slowing phase. The default value set by Stagnoli is 3 and it can be regulated from 1 to 4, where the lowest value indicates low speed and 4 indicates a speed of approximately half the motor operating speed.

•fm1a **(anti-crushing force of motor 1 in opening)**= this is the anti-crushing force of the first leaf of the gate stated in percentage compared with the maximum force that the same can generate. The default value set by Stagnoli is 50 and it can be regulated from 20 to 99.

•fm1c **(anti-crushing force of motor 1 in closing)**= This is the anti-crushing force of the first leaf of the gate stated in percentage compared with the maximum force that the same can generate. The default value set by Stagnoli is 50 and it can be regulated from 20 to 99.

•fm2a **(anti-crushing force of motor 2 in opening)**= this is the anti-crushing force of the second leaf of the gate stated in percentage compared with the maximum force that the same can generate. The default value set by Stagnoli is 50 and it can be regulated from 20 to 99.

•fm2c **(anti-crushing force of motor 2 in closing)**= This is the anti-crushing force of the second leaf of the gate stated in percentage compared with the maximum force that the same can generate. The default value set by Stagnoli is 50 and it can be regulated from 20 to 99.
WARNING: The way these two parameters are set can influence the level of safety of the system itself. Stagnoli advises setting this parameter with a safety margin that is at least +10 compared with the maximum current consumed by the motors in the opening and closing phases respectively. This is shown during the motor stroke on the display in the second main screen.
fm1a, fm1c, fm2a and fm2c with low values indicate greater anti-crushing sensitivity.
At the end of installation check that the force of impact is in compliance with the regulation EN12453.

•tser **(electric lock activation time)**= this is the time stated in seconds, going from the time of total closure of the gate to the activation of the electro lock. The default value set by Stagnoli is 2 and it can be regulated from 0 to 7 seconds.

GB

WARNING: check that the lock catches without creating friction and regulate the parameter tser accordingly.

•fend **(end force thrust on striking)**= this is the force that the motors exercise in closing once the limit stop strikers are reached. This is stated in percentages compared with the maximum force that the motors themselves can exercise. The default value set by Stagnoli is 30 and it can be regulated from 20 to 70.
WARNING: regulate fend with a low value should the gate structure be very light. The regulation of this parameter can influence the time and force with which the gate works in the final phase of the stroke.

Functions
•ca **(automatic closing)**= automatic closing of the gate after it has opened fully.
ca=0 function not enabled.
ca=1 function enabled.
Set the ttca regulation to customise the time that must pass from the end of opening to the start of automatic closing. N.B: If ca=1 and 2p=0, a START command, activated while the leaves are opening, will stop the gate and load the ttca time for automatic closing.

•ba **(impulse block during opening)**= the control board ignores the START impulses during the opening phase.
ba=0 function not enabled.
ba=1 function enabled.

•bp **(blocks impulses during pause)**= the control board ignores the START impulses during the pause between opening and automatic closing (ca=1). Each START command received during the pause between opening and automatic closing recharges the ttca time.
bp=0 function not enabled.
bp=1 function enabled.
These functions allow the gate not to block or reverse the stroke due to other START commands, in condominium use for example.

•cr **(rapid closing)**= if there is a passage through the photocells during the opening phase or with the gate open, the regulation time ttca (if activated and greater than 3 secs) is automatically reduced to 3 secs.
cr=0 function not enabled.
cr=1 function enabled.

•2p **(open/close operation)**= 2p=1 function enabled: at each START impulse, the movement of the gate changes direction (OPENING - CLOSING).
2p=0 function not enabled. the gate movement sequence becomes OPENING - CLOSING (ttca) - CLOSING - STOP.

•pl **(preflashing)**= after the START signal, the flasher or courtesy light activates for two seconds before the opening or closing phase begins.
pl=0 function not enabled.
pl=1 function enabled.

GB

•sv **(suction lock)**= activating this function, at the start of the opening manoeuvre, a 12V suction lock is controlled after an activation time regulated by the parameter tser.
sv=0 function not enabled (the exit is activated only for the tser time).
sv=1 function enabled (the exit remains active and deactivates only for the tser time).

•ar **(ramming on opening)**= before starting the opening manoeuvre, motor 1 pushes the door in closing for two seconds, allowing the electric lock to move away from the fastener. At this point, the lock is activated and the manoeuvre continues its normal opening movement.
ar=0 function not enabled.
ar=1 function enabled.

•re **(energy saving)**= keeps the photocells off while the system is not active, permitting energy saving. The photocells therefore remain active only while the leaves are in movement and during ttca.
re=0 function not enabled.
re=1 function enabled.
Connect the current feed +/-24V of both the transmitter and receiver of the photocells at flasher exit.

•1m **(one motor)**= operation of the system only with motor 1.
1m=0 function not enabled.
1m=1 function enabled.

•en **(encoder operation)**= allows the system to operate also if there is an encoder malfunction (the gate blocks shortly after the start of movement and the display shows ENC1 or ENC2).
en=0 encoder not enabled.
en=1 encoder enabled.
WARNING: the operation of the system without encoder is to be considered as being an emergency operation. In this mode every obstacle encountered by the motors will make it stop. When the encoder is active instead, operating with it=0, each obstacle encountered by the motors commands an reversal of movement by approximately 30cm.

•ss **(soft start)**= allows the motor to undertake a soft start and at reduced speed to diminish stress of the mechanical parts of the system. Activating this function, the motors deliver less power in the starting phase.
ss=0 function not enabled.
ss=1 function enabled.

•oc **(open/close function)**= Ithe START terminal input becomes OPEN and the PEDESTRIAN terminal input becomes CLOSE. In this mode, one control opens the gate and another closes it without intermediate stops. The PEDESTRIAN and START functions can be activated with the radio control on the first and second channels respectively.
oc=0 function not enabled.
oc=1 function enabled.

GB

•it **(total reversal)**= activating this function, if the motors encounter an obstacle in the opening phase, they reverse the motion and close the gate completely. In the closing phase, if they encounter an obstacle, the movement is reversed and the gate opens completely. If the function has not been activated, in the opening phase, the motors stop if they encounter obstacles while in the closing phase they reverse motion by 30cm before stopping.
it=0 function not enabled.
it=1 function enabled.

•2b **(two safety ribs)**= Operates with two safety ribs 8k2 connected in parallel.
2b=0 function not enabled.
2b=1 function enabled.

•cf **(operation of the fixed code integrated receiver)**= cf=0 receiver works with rolling codes.
cf=1 receiver works with fixed codes.
Functioning with receiver fixed codes or rolling codes can also be seen on the initial page of the display, where r-00 indicates the rolling code functioning and f-00 functioning with fixed code.
The receiver can memorise rolling codes type HCS300 STAGNOLI with billions of combinations or fixed codes type HT53200 with 13 bits or the fixed part of a rolling code (28 bit SN).

•al **(alarm)**= Alarm signalling that the gate has remained open. This function activates the SCA output after 20 seconds have passed from the end of the time regulated by ttca and the gate is still open.
al=0 function not enabled.
al=1 function enabled.

•te **(test)**= A diagnostics test is carried out to check the integrity of the encoder and amperometric sensors before each time the motors are started.
te=0 function not enabled.
te=1 function enabled.

Cancel
•default parameter= to cancel the regulation parameters and those of regulated functions and reset the factory settings, enter the menu cancel, go to default parameter on the display and press ENTER. The message RESE is shown, it flashes until the decision to reset all the parameters is confirmed or the operation is cancelled. The default parameters are: ttca=10, aped=70, sfaa=1, sfac=3, rlap=20, rlch=20, sbat=5, v rl=3, fm1a=50, fm1c=50, fm2a=50, fm2c=50, tser=2, fend=30, ca=1, ba=0, bp=0, cr=0, 2p=0, pl=0, sv=0, ar=0, re=0, 1m=0, en=1, ss=0, ac=0, it=0, 2b=0, cf=0, al=0, te=0.

•erase 1 transmitter= to cancel a transmitter code, enter the menu delete, then go to the wording erase 1 transmitter on the display and press ENTER. The message PREMI. (PRESS) will appear. Now press the key of the transmitter that must be cancelled. If the operation has been carried out correctly, the message OK will appear. If this has not been carried put correctly, the message ERR will appear.

•erase memory transmitters= to cancel all the recorded transmitters, enter the menu delete, then go to the wording erase memory transmitters on the display and press ENTER. The message PRG will appear, it flashes until the decision to cancel all the recorded codes is confirmed by pressing ENTER or the operation is cancelled by keeping the same key pressed for longer.
N.B: To cancel the memory of the receiver, it is neccessary to confirm twice the cancellation (erase memory transmitters **and** PRG)

Language

The display is available in two languages: italiano and english.

To select the chosen language go to the menu language and press ENTER. Go to italiano or english and confirm by pressing ENTER.

Learning

This operation allows the automation to automatically establish the start and end of a stroke identifying the respective mechanical strokes. Before proceeding with this operation, ensure that the gate has been installed correctly and firmly and that the en function of the control board has been activated (Stagnoli supplies the control board with this function already activated).
When the wording setup appears on the display, press ENTER. At this point the motors will close the gate. They will open it completely again and will repeat this operation once more with the control board display showing maximum use of the motors. Then set the regulation values fm1a and fm1c so that they exceed the detected values (if fm1a, fm1c, fm2a and fm2c have a low value this indicates greater anti-crushing sensitivity).
Should consumption be shown to be excessively high, check that there are no areas where the gate has greater friction. To do this, monitor the values showing instant absorbed power by the motors during their stroke and presented in the second main screen of the display. If the operation has been carried out correctly, the message OK will appear. If this has not been carried out correctly, the message ERR will appear.
WARNING: during learning manoeuvres, the control board will ignore START and PEDESTRIAN commands and will work with the force parameters that have been set. Even if the safeties remain active, ensure that there are no objects or people in the area of operation of the gate.

Read code

It is possible to check if a code has already been memorised. Position yourself on the wording read code, press ENTER, the display will show the message PREMI (PRESS). Now press the transmitter key that must be checked, a series of screens describing the code will be viewed:
•first screen: S r 01 or - f 01.
The first letter indicates the manufacturer of the radio control, where S means Stagnoli and - a generic manufacturer.
The second letter indicates the type of code, where r indicates a rolling code and f a fixed code.
The last two indicate the code of the key that was pressed.
•second screen: P_00, where P indicates the word “position” and the number that follows (progressive from 0 to 75), indicates the position occupied by the

GB

transmitter in the memory. If the transmitter is not found in the memory, the display will show ----.
•third and fourth screens: show the hexadecimal code of the transmitter.

Statistics screens
The control board has four statistics screens that are viewed by keeping the key ENTER pressed once the display is positioned on the main menu:
•first screen: E101, where E2 indicates the motor Hermes at 24V and 01 the software version.
•second and third screens: 0000 0000 indicates the number of complete manoeuvres undertaken.
•fourth screen: indicates the stroke in the memory.

Diagnostics screens
The control board can recognise problems or alarms that can occur in the system, therefore it can signal some messages on the main display to allow the problem to be identified:
•1 rf= activation of the START command on the first radio frequency channel.
•2 rf= activation of the START command on the pedestrian channel.
•ph0= activation of photocells input in closing on the terminal board.
•phoA= activation of photocells input in closing and in opening on the terminal board.
•bar= activation of the safety rib.
•sto= stop impulse.
•enc1= operation of the sensor with encoder on the first motor.
•enc2= operation of the sensor with encoder on the second motor.
•ope= activation of the opening command (with oc=1).
•clo= activation of the closing command (with oc=1).
•ped= activation of the pedestrian entry command.
•am1= activation of the anti-crushing sensor on motor 1.
•am2= activation of the anti-crushing sensor on motor 2.

Technical specifications
•Automation feed: 230V - 50/60Hz.
•Primary transformer protection fuse: T1,25A/230V.
•Accessory output protection fuse 24V: F2,5A.
•Integrated receiver (433Mhz): maximum capacity 76 radio codes.
•Operating temperature: -20° +55°
•Maximum rated power of motors: 70W+70W
•Flasher output maximum power: 25W
•Open gate detector output maximum power (SCA): 5W
•Electronic anti-crushing device: amperometric with encoder

GB

F.A.Q. – Frequently Asked Questions

Why shall I have to choose a rolling code transmitter instead of a fix one?
The rolling code transmitters are safer as they can't be cloned and have 200 million combinations. They change for every transmission. On the contrary, the fix code transmitters have 1024 code combinations. They don't change for every transmission.

Can the control board run the operation of the motor with emergency batteries?
Yes. To use emergency batteries use the kit supplied by Stagnoli.

The station does not recognise the transmitter. Why?
Check that you are using the same type of station and transmitter. It is possible to check the type of transmitter used by the station from the main screen and change if necessary by setting the parameter cf.

Once the motor gets to the stop, it turns back instead of arresting. Why?
One reason that can make the control board loose its parameters is that the motor has been working while unlocked. To be sure that the control board has found back its parameters, shut off the supply, make sure that the motor is locked and then put the supply back to the control board. At the first START input, the control board will find again its parameters.

ELECTRIC LOCK

OPEN GATE DETECTOR

PHOTOCELLS IN OPENING AND CLOSING

PHOTOCELLS IN CLOSING

-24V

+24V

COMMON

FLASHING LIGHTS

0 24

0 230

TRANSFORMATOR

0 24

ANTENNA

TX

RX

RX

TX

PHOTOCELLS IN CLOSING

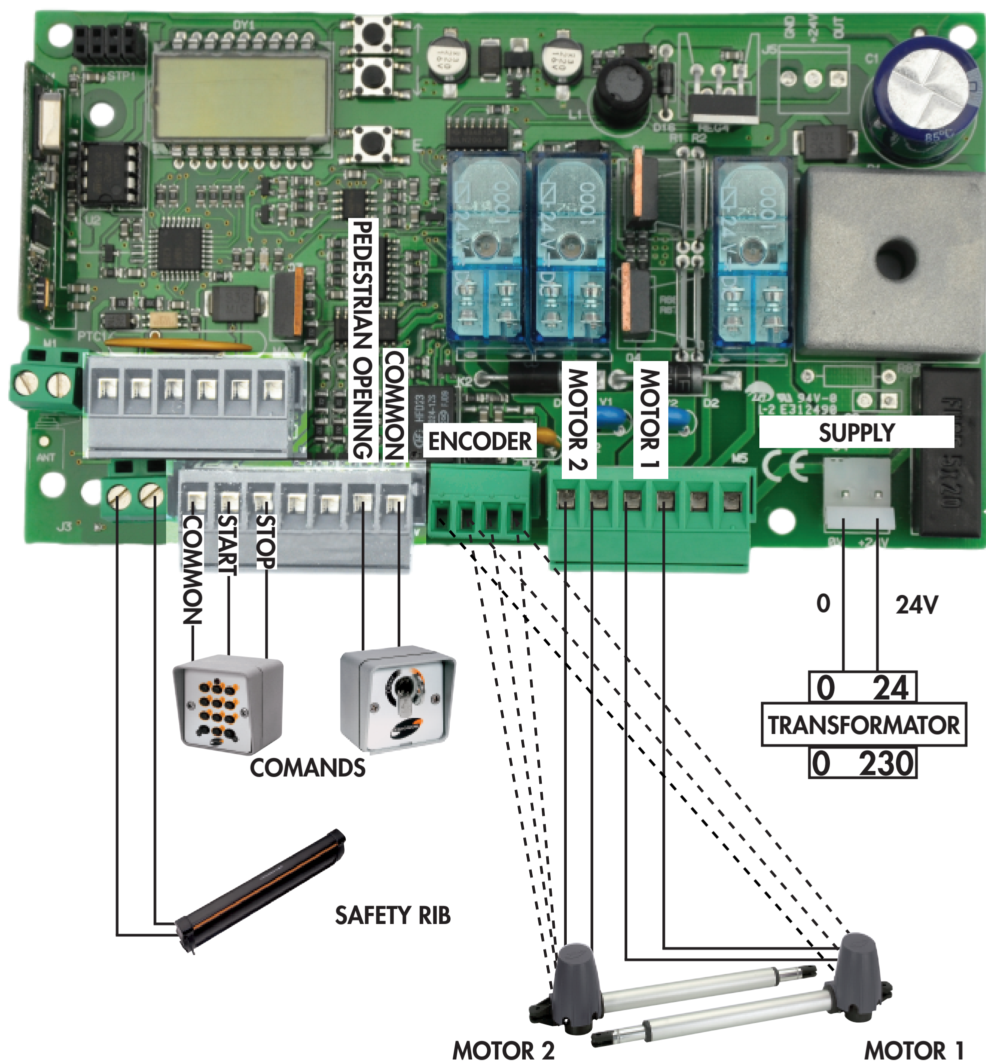
PHOTOCELLS IN OPENING

0 24



BATTERY-CHARGER BOARD

WARNING: If a battery charger is used, the control board is supplied by the C24 charger board, linked to a trasnsformator. For the details of the connection, see the C24 instructions.


PEDESTRIAN OPENING
COMMON
ENCODER
MOTOR 2
MOTOR 1
SUPPLY
COMMON
START
STOP
0
24V
0 24
TRANSFORMATOR
0 230
COMANDS
SAFETY RIB
MOTOR 2
MOTOR 1

Le **E24** de **Stagnoli** est la centrale de commande étudiée pour les moteurs battants à 24V et accessoires correspondants.

Réalisée seulement avec des matériels de premier choix, elle a été projetée pour avoir des absorptions basses au repos pour permettre une consommation d'énergie électrique basse.
Des professionnels du secteur ont porté une attention particulière pour faciliter la programmation de la centrale grâce à un display en plusieurs langues.

AVERTISSEMENTS ET CONSIGNES DE SECURITE

• Le présent manuel a été réalisé par Stagnoli pour une utilisation spécifique de la part d'un personnel professionnel et qualifié.

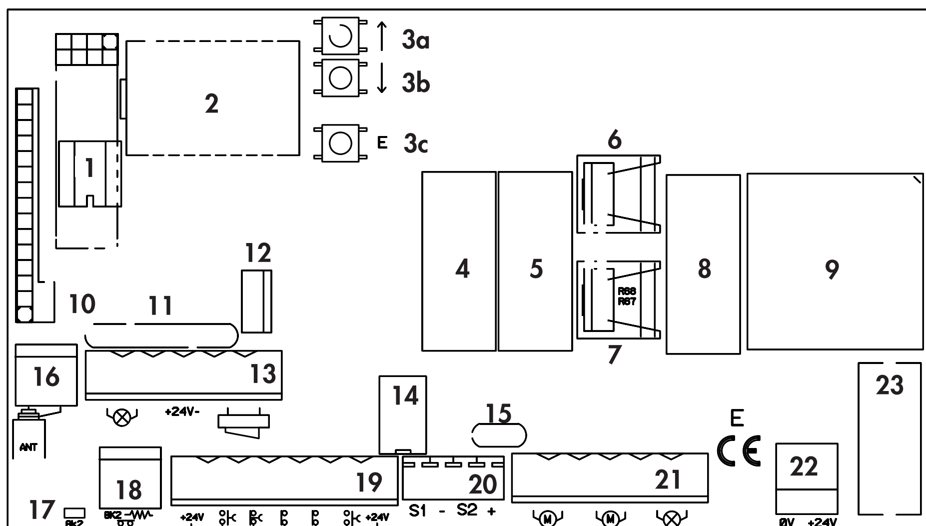
• Nous conseillons de lire intégralement le manuel d'instructions avant de procéder à l'installation du produit.

• Durant le câblage, la tension doit être coupée sur l'installation.

• Les installations de portails automatiques doivent être effectuées par un personnel technique qualifié et dans le respect des normes de la loi.

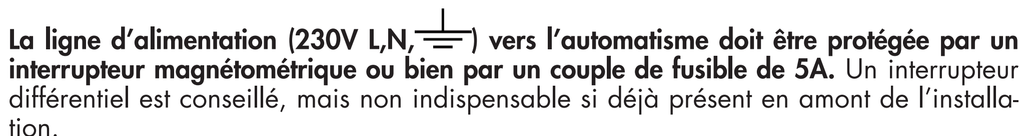


Bien informer l'utilisateur final sur les modalités d'utilisation, sur le danger résiduel, sur la nécessité d'entretien et sur la nécessité d'un contrôle des dispositifs de sécurité au moins tous les six mois.



1	Mémoire installation
2	Display
3	Touches de programmation
4	Relais directionnel moteur 1
5	Relais directionnel moteur 2
6	Mosfet moteur 1
7	Mosfet moteur 2
8	Relais clignotant
9	Pont diodes
10	Module récepteur
11	PTC 3A pour serrure électrique à 12V
12	Mosfet serrure électrique
13	Borne de sortie voyant portail ouvert (SCA)/accessoires/serrure électrique
14	Relais voyant portail ouvert
15	PTC 0,1A encodeur
16	Borne antenne radio
17	Jump cordon résistif
18	Borne d’entrée cordon
19	Connecteur entrées/commandes
20	Connecteur encodeur moteur
21	Connecteur moteurs/clignotant
22	Borne d’alimentation de la centrale à 24V
23	Fusible 2,5A rapide

serrure électrique
voyant portail ouvert (SCA)
ANT
24V 5W
24V 0.5A
12V 10W
vert moteur 1
blanc moteur 1 et moteur 2
vert moteur 2
marron moteur 1 et moteur 2
S1 - S2 +
ATTENTION: Raccorder l'encodeur à la centrale en respectant les couleurs de câble indiquées.
E
CE
LIGNE
L N
T 1,25A
FUSIBLE
0 230
TRANSFORMATEUR
24 0
0V +24V
8K2
+24V st1 st2 st3 ph1 ph2 ph3 +24V
mot1 mot2
24V 25W
commun
clignotant
piéton
commun start stop
photocellules en fermeture
photocellules en ouverture et en fermeture



La ligne d'alimentation (230V L,N,⏚) vers l'automatisme doit être protégée par un interrupteur magnétométrique ou bien par un couple de fusible de 5A. Un interrupteur différentiel est conseillé, mais non indispensable si déjà présent en amont de l'installation.
Alimenter l'automatisme par l'intermédiaire d'un câble de 3x1,5mm^2 (phase+neutre+terre). Si la distance entre la centrale et la connexion à l'installation de terre dépasse les 30m, il est nécessaire de prévoir un déperditeur de terre en proximité à la centrale.

Les câblages doivent être effectués quand la centrale est éteinte.
Les entrées des contacts de type N.C. (normalement fermé), si non utilisées, doivent être pontées avec une borne commune (+24V). Si pour la même entrée, il y a plusieurs contacts N.C., ceux-ci doivent être mis en série entre eux (exemple: ph1 et ph2 sur le schéma).

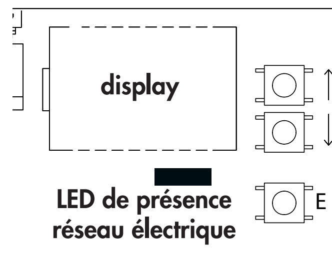
Les entrées des contacts de type N.O. (normalement ouvert), si non utilisées, doivent être laissées libres. Si pour la même entrée, il y a plusieurs contacts N.O., ceux-ci doivent être mis en parallèle entre eux (exemple: st1 et st2 sur le schéma).

Procédure d'opération à la première mise en marche

•Effectuer les câblages électriques voulus pour l'installation et les contrôler quand la carte est éteinte.

•S'assurer que les butées mécaniques soient installées correctement et que le câblage des deux moteurs aux encodeurs respectifs ait été effectué.

• Débloquer le portail et en contrôler le mouvement (les vantaux ne doivent pas rencontrer d'obstacles sur leur parcours). La course du vantail ne doit pas présenter de points durs durant le mouvement qui doit être fluide.



• Bloquer le portail et alimenter la centrale. La led de présence réseau s'allumera alors et le display indiquera r 00 ou f 00. Dans le cas contraire, s'assurer que la centrale soit sous tension et vérifier les entrées mises en fonction (voir la description des diagnostics du display).

• Mettre, un après l'autre, les dispositifs de sécurité en marche et vérifier que l'inscription de diagnostic correspondante apparaisse sur le display. Par exemple, faire intervenir la photocellule et vérifier que le message pho apparaisse sur le display.
Entrer dans le menu et sélectionner la rubrique apprendimento (apprentissage). Les deux premières manœuvres servent pour identifier le début et la fin de la course du moteur. Les deux suivantes servent à relever le pic d'absorption du moteur durant la fermeture et l'ouverture du portail. Dans cette phase, contrôler les valeurs visualisées sur le display.

• A la fin de la phase d'apprentissage, ok sera affiché sur le display si la programmation est correcte, ou si des erreurs sont intervenues err sera affiché. Pour sortir de la programmation, appuyer sur la touche de sélection ENTER.

• Programmer correctement les niveaux de force anti-écrasement en ouverture et en fermeture, qui doivent être supérieurs aux valeurs maxima visualisées durant l'apprentissage

ATTENTION: ce réglage peut influencer le degré de sécurité de l'automation.
Durant les manœuvres d'apprentissage, la centrale ignore les commandes de START et PIETION et travaille avec les paramètres de force programmés. Même si les sécurités restent actives, s'assurer qu'il n'y ait pas d'objets ou de personnes sur la trajectoire de travail du portail.

• Effectuer quelques cycles d'essai en vérifiant le fonctionnement correct de toute l'installation.

• Effectuer les mesures de la force d'impact du portail selon ce qui est spécifié par les normes EN12445.

N.B: Après une coupure d'électricité durant la manœuvre d'ouverture ou de fermeture de l'automation, la première commande de START commandera la fermeture totale pour rechercher les butées d'arrêt. Attendre donc que la manœuvre de fermeture jusqu'à la butée soit terminée et programmer alors les nouvelles commandes.

•r= indicateur récepteur rolling code.
•= le trait supérieur indique le fonctionnement de l'encodeur du premier moteur et le trait inférieur celui du second encodeur.
•00= émetteurs enregistrés

agg. radioc.	regolazioni	funzioni
1ch	ttca	ca
2ch	aped	ba
	sfaa	bp
	sfac	cr
	rlap	2p
	rlch	pl
	sbat	sv
	v rl	ar
	fm1a	re
	fm1c	1m
	fm2a	en
	fm2c	ss
	tser	oc
	fend	it
		2b
		cf
		al
		te

r=00

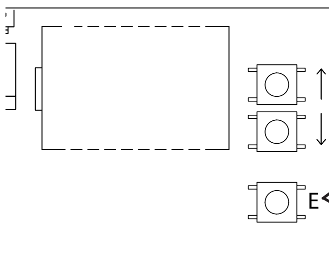
•agg. radioc.= mise en mémoire des radiocommandes

•1ch= mise en mémoire de la touche radiocommande sur le premier canal (impulsion de START)

•2ch= mise en mémoire de la touche radiocommande sur le second canal (impulsion PIETION)

Pour accéder aux menus ou pour effectuer une opération, appuyer sur la touche ENTER (E) et la relâcher rapidement. En prolongeant la pression sur la touche, il sera possible de retourner au menu supérieur ou d'annuler l'opération demandée (fonction ESC).
Pour naviguer dans les menus, utiliser les touches flèche en haut et flèche en bas.

AATTENTION: Pour le schéma de navigation du menu en anglais, voir les instructions dans les autres langues.



fonction ENTER - simple pression

fonction ESC - pression de deux secondes

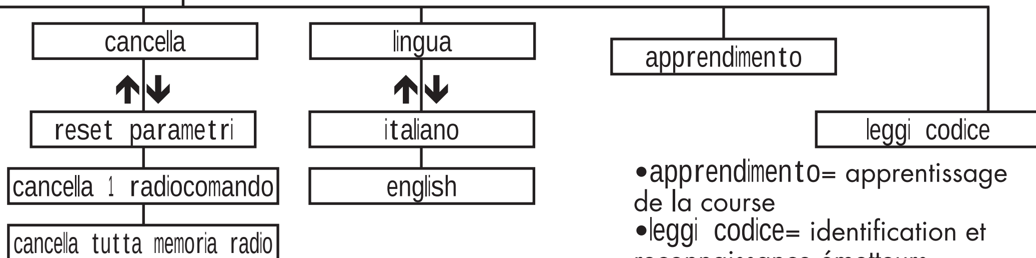
ATTENTION: Durant la navigation dans les menus, la centrale ignore les commandes de START et PIETION.

F



00 00

•00 00= puissance instantanée absorbée par le moteur 1 et par le moteur 2.



•apprendimento= apprentissage de la course
•leggi codice= identification et reconnaissance émetteurs

regolazioni

•ttca= temps de fermeture automatique
•aped= ouverture piétonne
•sfaa= temps de retard en ouverture du moteur 2
•sfac= temps de retard en fermeture du moteur 1
•rlap= course ralentie en ouverture
•rlch= course ralentie en fermeture
•sbat= espace de butée
•v rl= vitesse de ralentissement
•fm1a= force anti-écrasement du moteur 1 en ouverture
•fm1c= force anti-écrasement du moteur 1 en fermeture
•fm2a= force anti-écrasement du moteur 2 en ouverture
•fmac= force anti-écrasement du moteur 2 en fermeture
•tser= temps d'activation de la serrure électrique
•fend= force finale de poussée sur la butée

funzioni

•ca= fermeture automatique
•ba= blocage des impulsions durant l'ouverture
•bp= blocages des impulsions durant la pause
•cr= fermeture rapide
•2p= fonctionnement ouvre/ferme
•pl= pré-clignotement
•sv= serrure à ventouse
•ar= coup de bélier en ouverture
•re= économie d'énergie
•1m= fonctionnement avec un moteur
•en= fonctionnement encodeur
•ss= soft start
•oc= fonctionnement open/close
•it= inversion totale après la rencontre d'un obstacle
•2b= deux cordons de sécurité
•cf= fonctionnement du récepteur à code fixe
•al= alarme
•te= contrôle diagnostic avant chaque départ

cancella

•reset parametri= programmation des paramètres d'usine
•cancella 1 radiocomando= effacement d'un émetteur
•cancella tutta memoria radio= effacement de tous les émetteurs enregistrés

F

Ajout de radiocommandes

•Avant de mémoriser un émetteur, s'assurer qu'il soit compatible avec la typologie de récepteur intégré (lors de la première visualisation du display, r apparaitra si il s'agit d'un récepteur en modalité rolling code ou f si il s'agit d'un récepteur en modalité code fixe). Le récepteur peut mémoriser des codes rolling code de type HCS300 STAGNOLI avec des milliards de combinaisons ou des codes fixes de type HT53200 à 13 bit ou la partie fixe d'un code rolling code (28 bit SN). Il est possible de mémoriser jusqu'à 76 codes.

•En entrant dans le menu, agg. radioc. (*ajout radiocommande*), se porter sur l'inscription du display 1ch ou 2ch et choisir le canal que l'on veut ajouter. En appuyant sur ENTER, l'inscription premi (*appuyer*) sera ensuite visualisée. Appuyer sur la touche que l'on veut mémoriser: l'inscription ok sera alors visualisée si l'opération est portée à terme de façon correcte, l'inscription err si des erreurs d'enregistrement se sont produites ou l'inscription full si la mémoire du récepteur est pleine.

• En installant une antenne externe à la centrale et loin du sol, la zone de visibilité entre émetteurs et centrale augmente. Se rappeler aussi que les parties métalliques et en béton armé, si placées entre la centrale et le récepteur diminuent la capacité de réception de ce dernier.

Réglages

•ttca **(temps de fermeture automatique)**= c'est le temps qui s'écoule entre l'ouverture complète du portail et sa fermeture qui se produit en mode automatique. Si la photocellule est occupée, le temps de ttca est calculé à partir du moment où la photocellule se libère. Le temps de défaut programmé par Stagnoli est de 10 sec. et est réglable de 1 à 240 sec.

•aped **(ouverture piétonne)**= c'est la longueur de la course exprimée en centimètres de l'ouverture partielle, c'est-à-dire de la modalité piétonne. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 70 et est réglable de 30 à 150.

•sfaa **(temps de retard en ouverture du moteur 2)**= En phase d'ouverture, le second moteur retarde son départ. Le temps de défaut programmé par Stagnoli est 1 et est réglable de 0 à 10 secondes.

•sfac **(temps de retard en fermeture du moteur 1)**= En phase de fermeture, le premier moteur retarde son départ. Le temps de défaut programmé par Stagnoli est 3 et est réglable de 0 à 10 secondes.
ATTENTION: avant de programmer les ralentissements, contrôler que le portail soit correctement équilibré. Durant cette phase en effet, les moteurs ont moins de force et la programmation de ce paramètre peut influencer le degré de sécurité de l'installation. Contrôler, une fois le réglage de ces paramètres terminé, les forces d'impact du portail.

•rlap **(course ralentie en ouverture)**= la centrale ralentit la course des moteurs dans la partie finale de sa phase d'ouverture. La course de défaut programmée par Stagnoli est 20cm et est réglable de 0 à 70cm (vantail de 1,8 m).

•rlch **(course ralentie en fermeture)**= la centrale ralentit la course du moteur dans la partie finale de sa phase de fermeture. La course de défaut programmée par Stagnoli est 20 cm et est réglable de 0 à 70 cm (vantail de 1,8 m).
ATTENTION: avant de programmer les ralentissements, contrôler que le portail soit installé de façon correcte. Durant cette phase, en effet, le moteur a moins de force et la programmation de ce paramètre peut influencer le degré de sécurité de l'installation. Contrôler, une fois le réglage de ces paramètres terminé, les forces d'impact du portail.

•sbat **(espace de butée)**= c'est l'espace en centimètres avant la butée (en ouverture ou en fermeture) durant lequel la centrale interprète les obstacles comme fins de course et s'arrête. L'espace de défaut programmé par Stagnoli est de 5 cm et est réglable de 1 à 10 cm.
ATTENTION: la programmation de ce paramètre peut influencer le degré de sécurité de l'installation. L'installation doit être effectuée en respectant les cotes de sécurité de façon à maintenir ce paramètre le plus bas possible et l'installation la plus sûre possible.

•v rl **(vitesse de ralentissement)**= ce sont les valeurs relatives à la vitesse auxquelles les moteurs opèrent en phase de ralentissement. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 3 et est réglable de 1 à 4, où la valeur la plus basse indique une vitesse lente et 4 indique une vitesse égale à la moitié de la vitesse opérationnelle des moteurs.

•fm1a **(force anti-écrasement du moteur 1 en ouverture)**= c'est la force anti-écrasement du premier vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

•fm1c **(force anti-écrasement du moteur 1 en fermeture)**= c'est la force anti-écrasement du premier vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

•fm2a **(force anti-écrasement du moteur 2 en ouverture)**= c'est la force anti-écrasement du second vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

•fm2c **(force anti-écrasement du moteur 2 en fermeture)**= c'est la force anti-écrasement du second vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.
ATTENTION: la programmation de ces deux paramètres peut influencer le degré de sécurité de l'installation. Stagnoli conseille de programmer ces paramètres avec une marge de sécurité telle qu'ils soient au moins de + 10 par rapport au niveau maximum de courant consommé par le moteur respectivement en phase d'ouverture et de fermeture. Celui-ci peut être lu sur le display durant la course du moteur dans la deuxième page vidéo principale.
Si fm1a, fm1c, fm2a et fm2c ont une valeur basse, cela indique une plus grande

sensibilité anti-écrasement. Vérifier à la fin de l'installation que les forces d'impact respectent la norme EN12453.

•tser **(temps d'activation de la serrure électrique)**= c'est le temps exprimé en secondes qui s'écoule entre la fermeture totale du portail et l'intervention de la serrure électrique. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 2 et est réglable de 0 à 7 secondes.
ATTENTION: vérifier que l'accrochage à la serrure se fasse sans créer de frictions et régler le paramètre tser en conséquence.

•fend **(force finale de poussée sur la butée)**= c'est la force que les moteurs exercent en phase de fermeture une fois qu'ils ont atteint les butées de fin de course. Elle est exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum que les moteurs peuvent exercer. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 30 et est réglable de 20 à 70.
ATTENTION: régler fend à une valeur basse si la structure du portail n'est pas solide. Le réglage de ce paramètre peut influencer le temps et la force avec lesquels le portail travaille durant la phase finale de sa course.

Fonctions
•ca **(fermeture automatique)**= fermeture automatique du portail après son ouverture complète.
ca=0 fonction non habilitée.
ca=1 fonction habilitée.
Programmer le réglage ttca pour personnaliser le temps qui doit s'écouler entre la fin de l'ouverture et le début de la fermeture automatique. N.B: Si ca=1 et 2p=0, une commande de START, donnée alors que le portail est en ouverture, arrête le portail et charge le temps ttca de fermeture automatique.

•ba **(bloc impulsions durant l'ouverture)**= la centrale ignore les impulsions de START durant la phase d'ouverture.
ba=0 fonction non habilitée.
ba=1 fonction habilitée.

•bp **(bloc impulsions durant la pause)**= la centrale ignore les impulsions de START durant la pause entre l'ouverture et la fermeture automatique (ca=1).
bp=0 fonction non habilitée.
bp=1 fonction habilitée.
Ces fonctions permettent au portail de ne pas se bloquer ou de ne pas intervertir la course à cause d'autres commandes de START, comme par exemple dans des copropriétés.

•cr **(fermeture rapide)**= si il y a un passage à travers les photocellules durant la phase d'ouverture ou quand le portail est ouvert, le temps du réglage ttca (si activé ou supérieur à 3 sec) est automatiquement réduit à 3 sec.
cr=0 fonction non habilitée.
cr=1 fonction habilitée.

•2p **(fonctionnement ouvre/ferme)**= 2p=1 fonction habilitée: à chaque impulsions

de START, le mouvement du portail intervertit la direction (OUVERTURE - FERMETURE).
2p=0 fonction non habilitée.: la séquence de mouvement du portail devient OUVERTURE-ARRET (ttca) - FERMETURE - STOP.

•pl **(pré-clignotement)**= après la commande d'ouverture du portail, le clignotant ou la lumière de courtoisie se mettent en marche pendant deux secondes avant que la phase d'ouverture ou de fermeture ne commence.
pl=0 fonction non habilitée.
pl=1 fonction habilitée.

•sv **(serrure à ventouse)**= en activant cette fonction, au début de la manœuvre d'ouverture, une serrure électrique à 12V est commandée après un temps d'activation réglé par le paramètre tser.
sv=0 fonction non habilitée. (la sortie est active seulement pendant le temps tser).
sv=1 fonction habilitée. (la sortie reste active et se désactive seulement pour le temps tser).

•ar **(coup de bélier en ouverture)**= avant de commencer la manœuvre d'ouverture, le moteur 1 pousse le vantail en fermeture pendant deux secondes en permettant à la serrure électrique de s'éloigner de la butée. La serrure se met alors en fonction et la manœuvre se poursuit régulièrement en ouverture.
ar=0 fonction non habilitée.
ar=1 fonction habilitée.

•re **(économie d'énergie)**= maintient les photocellules éteintes quand l'installation n'est pas en marche permettant ainsi des économies d'énergie. Les photocellules restent ainsi actives seulement durant le mouvement des vantaux.
re=0 funzione non abilitata.
re=1 funzione abilitata.
Raccorder l'alimentation +/-24V, aussi bien de l'émetteur que du récepteur, à la sortie du clignotant.

•1m **(un moteur)**= fonctionnement de l'installation avec le moteur 1 seulement.
1m=0 fonction non habilitée.
1m=1 fonction habilitée.

•en **(fonctionnement encodeur)**= permet le fonctionnement du système même en cas de panne de l'encodeur (le portail se bloque peu après son départ et l'inscription ENC1 ou ENC2 est affichée sur le display).
en=0 encodeur non habilité.
en=1 encodeur habilité.
ATTENTION: le fonctionnement du système sans l'encodeur doit être considéré comme gestion d'urgence. Dans cette modalité, tout obstacle rencontré par les moteurs commande l'inversion du mouvement d'environ 20 cm.

•ss **(soft start)**= permet aux moteurs d'effectuer un départ doux et à vitesse réduite pour diminuer la sollicitation des parties mécaniques de l'installation. En activant cette fonction, les moteurs fournissent une force inférieure lors de la phase

de départ.
ss=0 fonction non habilitée.
ss=1 fonction habilitée.

•oc **(fonctionnement open/close)**= l'entrée sur la plaque à bornes de START devient OPEN et l'entrée sur la plaque à bornes de PIETON devient CLOSE. Dans cette modalité, une commande ouvre le portail et l'autre le ferme sans arrêts intermédiaires. Les fonctions START et PIETON peuvent être activées avec la radiocommande respectivement sur le premier et le second canal.
oc=0 fonction non habilitée.
oc=1 fonction habilitée.

•it **(inversion totale)**= en activant cette fonction, les moteurs, si ils rencontrent un obstacle, aussi bien en phase d'ouverture qu'en phase de fermeture, intervertissent le mouvement et ferment totalement le portail. En phase de fermeture, si ils rencontrent un obstacle, il intervertissent le mouvement et s'ouvrent complètement. Si la fonction n'est pas active, en phase d'ouverture, les moteurs s'arrêtent si ils rencontrent un obstacle alors qu'en phase de fermeture, ils intervertissent le mouvement 50 cm avant de s'arrêter.
it=0 fonction non habilitée.
it=1 fonction habilitée.

•2b **(deux cordons de sécurité)**= Fonctionnement avec deux cordons de sécurité 8k2 reliés en parallèle.
2b=0 fonction non habilitée.
2b=1 fonction habilitée.

•cf **(fonctionnement du récepteur intégré à code fixe)**= cf=0 récepteur fonctionnant avec les codes rolling code.
cf=1 récepteur fonctionnant avec les codes fixes.
Le fonctionnement à code fixe ou à rolling code du récepteur est affiché aussi sur la page-écran initiale du display, où r-00 indique le fonctionnement à rolling code et f-00 à code fixe.
Le récepteur peut mémoriser des codes rolling code de type HCS300 STAGNOLI avec des milliards de combinaisons ou des codes fixes de type HT53200 à 13 bit ou la partie fixe d'un code rolling code (28 bit SN).

•al **(alarme)**= Alarme qui signale que le portail est resté ouvert. Cette fonction active la sortie SCA, 20 secondes après la fin du temps réglé par ttca et le portail résulte encore ouvert.
al=0 fonction non habilitée.
al=1 fonction habilitée.

•te **(test)**= un contrôle diagnostic d'intégrité des détecteurs à encodeur et ampérométrique est effectué avant chaque démarrage des moteurs.
te=0 fonction non habilitée.
te=1 fonction habilitée.

F

Effacer

•reset parametri (*reset paramètres*)= pour effacer les paramètres des réglages et des fonctions réglés et reprogrammer les paramètres d'usine, une fois entré dans le menu cancella (*effacer*), se porter sur l'inscription reset parametri sur le display et appuyer sur la touche ENTER. Le message RESE sera affiché et clignotera tant que l'intention de reprogrammer tous les paramètres ou d'annuler l'opération ne sera pas confirmée. Les paramètres insérés par défaut sont: ttca=10, aped=70, sfaa=1, sfac=3, rlap=20, rlch=20, sbat=5, v rl=3, fm1a=50, fm1c=50, fm2a=50, fm2c=50, tser=2, fend=30, ca=1, ba=0, bp=0, cr=0, 2p=0, pl=0, sv=0, ar=0, re=0, 1m=0, en=1, ss=0, ac=0, it=0, 2b=0, cf=0, al=0, te=0.

•cancella 1 radiocomando (*efface 1 radiocommande*)= pour effacer le code d'un émetteur, une fois entré dans le menu cancella (*effacer*), se porter sur l'inscription cancella 1 radiocomando sur le display et appuyer sur la touche ENTER. Le message PREMI sera affiché. Appuyer alors sur la touche de l'émetteur à effacer. Si l'opération est correctement menée à terme, le message OK sera affiché. Dans le cas contraire, ERR sera affiché.

•cancella tutta memoria radio (*efface toute la mémoire radio*)= pour effacer tous les émetteurs enregistrés, une fois entré dans le menu cancella (*effacer*), se porter sur l'inscription cancella tutta memoria radio sur le display et appuyer sur la touche ENTER. Le message PRG sera affiché et clignotera tant que l'intention d'effacer tous les codes enregistrés en appuyant sur la touche ENTER ou d'annuler l'opération en prolongeant la pression de la touche, ne sera pas confirmée.
N.B : Pour porter l'effacement de la mémoire radio à terme, il est demandé de confirmer deux fois la volonté d'effacer(cancella tutta memoria radio **et** PRG**).**

Langue

Les messages sur le display peuvent être affichés en deux langues: italiano et english.
Pour choisir la langue de fonctionnement, se porter sur le menu lingua (*langue*) et appuyer sur ENTER. Se porter alors sur la langue italiano ou english et confirmer en appuyant de nouveau sur ENTER.

Apprentissage

Cette opération permet à l'automation d'établir automatiquement le début et la fin de la course en déterminant les butées mécaniques respectives. Avant de procéder à cette opération, s'assurer que le portail soit solidement installé et que la fonction en de la centrale soit active (Stagnoli fournit la centrale avec cette fonction déjà active).
Une fois que la rubrique apprendimento (*apprentissage*) est visualisée sur le display, appuyer sur la touche ENTER. Les moteurs fermeront alors le portail, le rouvriront totalement et répéteront cette opération encore une fois en indiquant sur le display de la centrale la consommation maximum des moteurs. Programmer ensuite les valeurs des réglages fm1a et fm1c de façon à ce qu'elles soient supérieures aux valeurs relevées (si fm1a, fm1c, fm2a et fm2c ont des valeurs basses, indiquent une plus grande sensibilité anti-écrasement).
En cas de consommation particulièrement élevée, vérifier qu'il n'y ait pas d'endroit où le portail rencontre une plus grande friction. Pour ce faire, il suffira de

F

contrôler les valeurs correspondant au courant instantané absorbé par le moteur durant sa course et affichées sur la deuxième page-écran principale du display. Si l'opération est portée à terme de façon correcte, le message OK sera affiché. Dans le cas contraire, ERR sera affiché.

ATTENTION: durant les manœuvres d'apprentissage, la centrale ignore les commandes de START et PIETON et travaille avec les paramètres de force programmés. Même si les sécurités restent actives, s'assurer qu'il n'y ait pas d'objets ou de personnes sur la trajectoire de travail de la fermeture.

Lire le code

Il est possible de vérifier si un code a déjà été mémorisé. Se positionner sur l'inscription leggi codice (*lire le code*) et appuyer sur la touche ENTER, pour que le message PREMI (*appuyer*) soit affiché sur le display. En appuyant alors sur la touche de l'émetteur que l'on désire vérifier, une série de pages-écrans de description du code seront visualisées:

Le premier caractère indique le producteur de la radiocommande, où S indique Stagnoli et - un producteur générique.
Le deuxième caractère indique la typologie de code où r indique rolling code et f code fixe.
Les deux derniers caractères indiquent le code de la touche enfoncée.
•première page-écran: S r 01 o - f 01.
Le premier caractère indique le producteur de la radiocommande, où S indique Stagnoli et - un producteur générique.
Le deuxième caractère indique la typologie de code où r indique rolling code et f code fixe.
Les deux derniers caractères indiquent le code de la touche enfoncée.
•deuxième page-écran: P_00, où P indique le mot "position" et le nombre suivant (progressif de 0 à 75), indique, la position occupée par l'émetteur en mémoire. Si l'émetteur n'est pas présent en mémoire, ---- s'affichera sur le display.
•troisième et quatrième pages-écrans: la codification hexadécimale de l'émetteur sera affichée.

Pages-écrans de statistique

La centrale de commande dispose de quatre pages-écrans de statistique qui sont affichées en maintenant la pression sur la touche ENTER une fois que le display est positionné sur le menu principal :
•première page-écran: E101, où E2 indique le moteur Hermes à 24V et 01 la version du logiciel.
•deuxième et troisième pages-écrans: 0000 0000 indiquent le nombre de manœuvres complètes effectuées.
•quatrième page-écran: indique la course en mémoire.

Pages-écrans de diagnostic

La centrale est en mesure de reconnaitre les problèmes ou les alarmes qui peuvent se produire sur l'installation et pour lesquels elle peut signaler certains messages sur le display pour permettre de déterminer le problème:
•1 rf= activation de la commande de START sur le premier canal de radiofréquence.
•2 rf= activation de la commande de START sur le canal piéton.

•ph0= activation de l'entrée des photocellules en fermeture sur la plaque à bornes.
•phoA= activation de l'entrée des photocellules en fermeture et en ouverture sur la plaque à bornes.
•bar= activation du cordon de sécurité.
•sto= impulsion de stop.
•enc1= intervention du détecteur à encodeur sur le premier moteur.
•enc2= intervention du détecteur à encodeur sur le second moteur.
•ape= activation de la commande d'ouverture (avec oc=1).
•clo= activation de la commande de fermeture (avec oc=1).
•ped= activation de la commande d'entrée piétonne.
•am1= activation du détecteur anti-écrasement sur le moteur 1.
•am2= activation du détecteur anti-écrasement sur le moteur 2.

F.A.Q. - Les questions les plus fréquemment posées

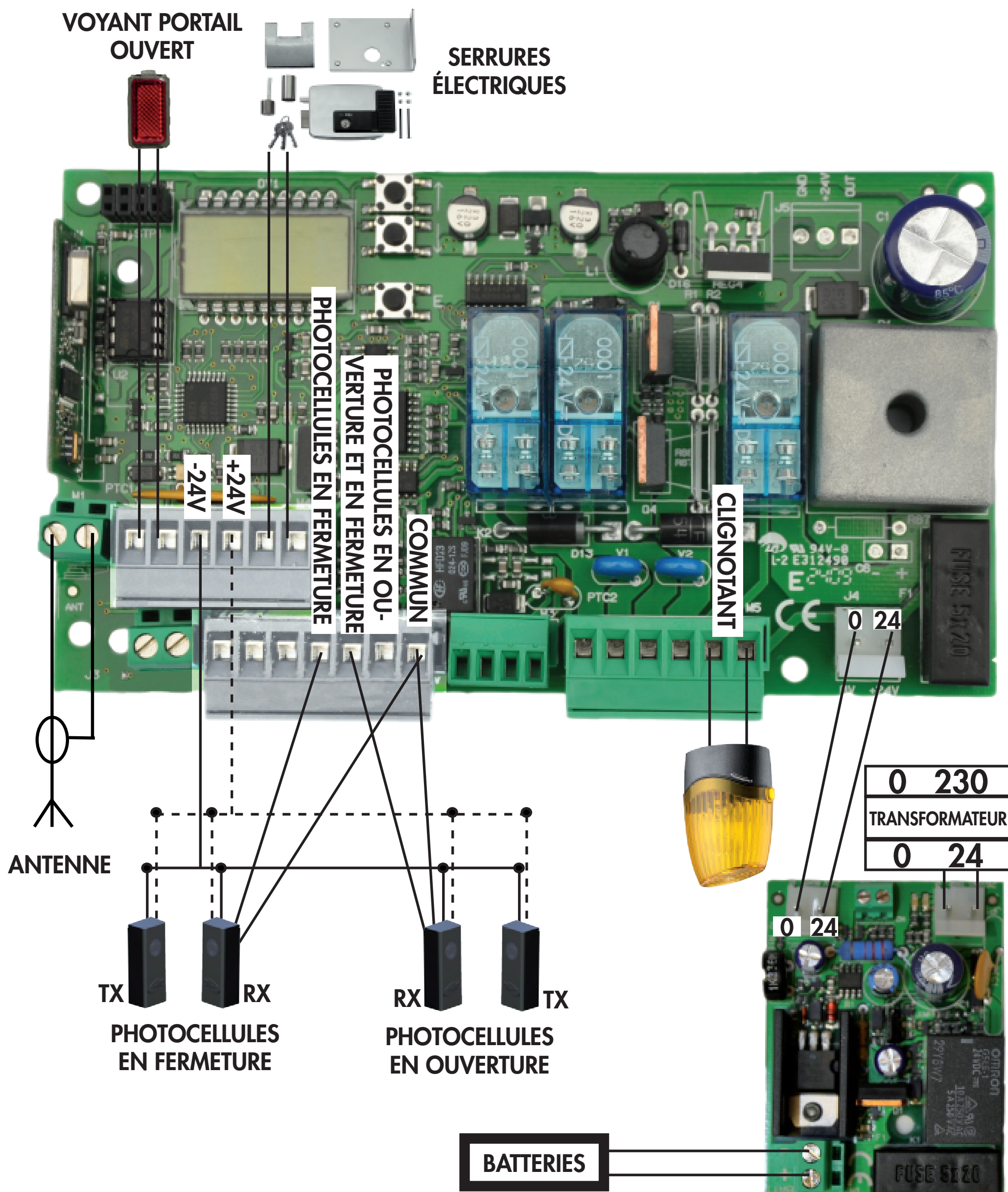
Pourquoi choisir un émetteur rolling code plutôt qu'un émetteur à code fixe ?
Les émetteurs rolling code sont considérés plus sûrs car ils ne peuvent pas être clonés et ont plus de 200 millions de combinaisons qui changent à chaque transmission. Les émetteurs à code fixe, en revanche, disposent de 1024 combinaisons de codes qui ne changent pas à chaque transmission.

La centrale peut-elle gérer le fonctionnement du moteur avec les batteries d'urgence?
Oui. Pour utiliser les batteries d'urgence, utiliser le kit prévu à cet effet, fourni par Stagnoli.

La centrale ne reconnait pas l'émetteur. Pourquoi?
S'assurer d'utiliser une centrale et des émetteurs du même type. Il est possible de vérifier sur la première page-écran le type de récepteur utilisé par la centrale et le changer éventuellement en programmant le paramètre cf.

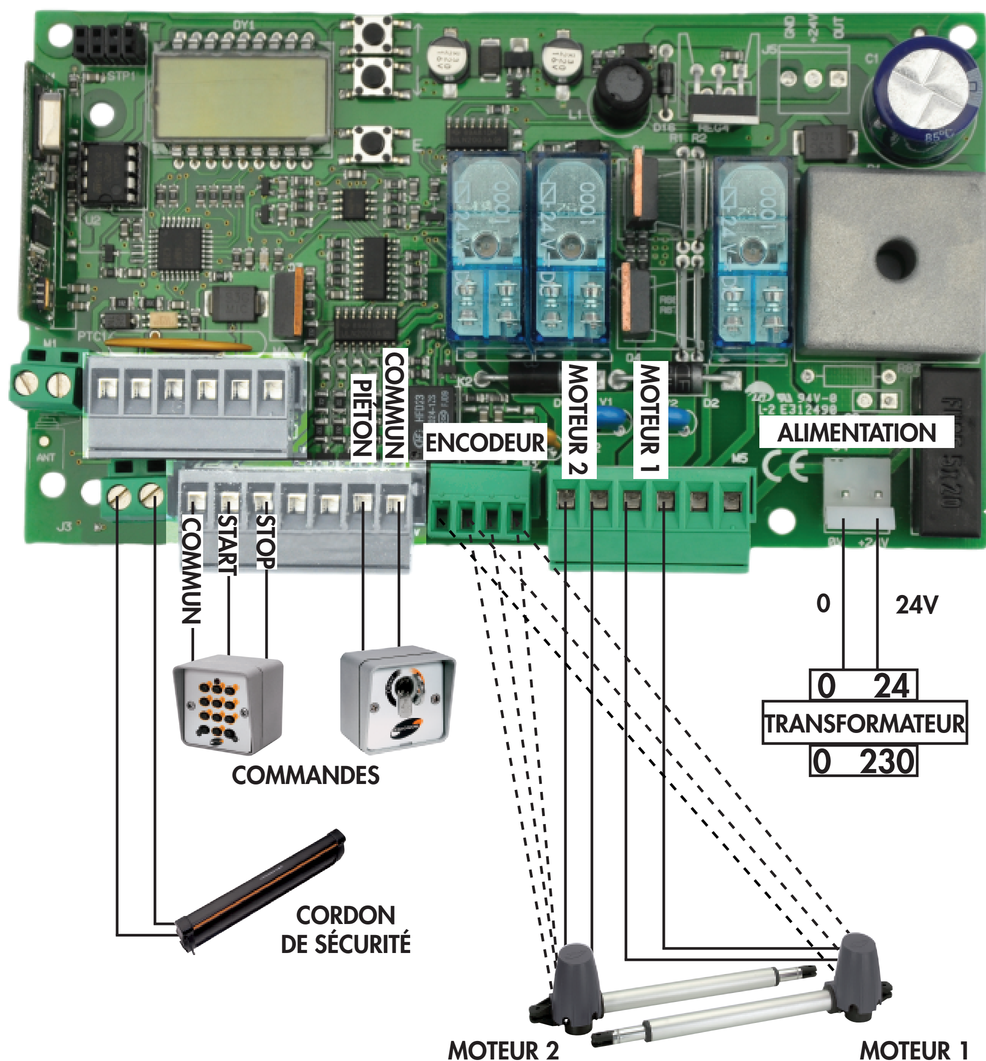
Lorsqu'elle arrive aux butées d'arrêt, l'automatisation intervertit le mouvement au lieu de s'arrêter. Pourquoi?
Une des causes qui peut provoquer la perte de références est le fait que l'automatisation ait été activée alors qu'elle était débloquée. Pour que la centrale retrouve ses références, il suffit de couper la tension, de s'assurer que l'automatisation soit bloquée et de remettre ensuite la tension à la centrale. Dès la première impulsion de start, la centrale retrouve ses références.

Données Techniques
•Alimentation de l'automation: 230V - 50/60Hz.
•Fusible de protection primaire transformateur: T1,25A/230V.
•Fusible de protection de la sortie accessoires 24V: F2,5A.
•Récepteur intégré (433Mhz): capacité maximum 76 codes radio.
•Température de fonctionnement: -20° +55°
• Puissance nominale maximum des moteurs: 70W+70W
•Puissance maximum de la sortie clignotant: 25W
•Puissance maximum de la sortie voyant portail ouvert (SCA): 5W
•Dispositif électronique anti-écrasement: ampérométrique + à encodeur



CENTRALE DU CHARGEUR DE BATTERIES

ATTENTION : Si un chargeur de batteries est utilisé, la centrale de commande est alimentée par la centrale du chargeur de batteries C24, raccordée à un transformateur. Pour les détails du raccordement, voir les instructions correspondantes.


COMMUN
PIÉTON
ENCODEUR
MOTEUR 2
MOTEUR 1
ALIMENTATION
COMMUN
START
STOP
0
24V
0 24
TRANSFORMATEUR
0 230
COMMANDES
CORDON
DE SÉCURITÉ
MOTEUR 2
MOTEUR 1

D

E24 von **Stagnoli** ist die für Schwingflügelmotoren von 24V und dem jeweiligen Zubehör entwickelte Steuerzentrale.

Ausschliesslich aus Materialien erster Wahl realisiert, ist sie entwickelt worden, um in der Ruheposition geringe Absorptionen zu haben, wodurch eine deutliche Energieersparnis ermöglicht wird.
Besondere Aufmerksamkeit ist auf die Fachleute der Branche gerichtet worden, indem die Programmierung der Zentrale durch ein mehrsprachiges Display vereinfacht worden ist.

WARNUNGEN UND SICHERHEITSVORSCHRIFTEN

- **Das vorliegende Handbuch ist von Stagnoli für den spezifischen Gebrauch von qualifizierten und Fachpersonal realisiert worden.**

- **Es wird empfohlen, das Bedienungshandbuch vor der Installation des Produkts vollständig zu lesen.**

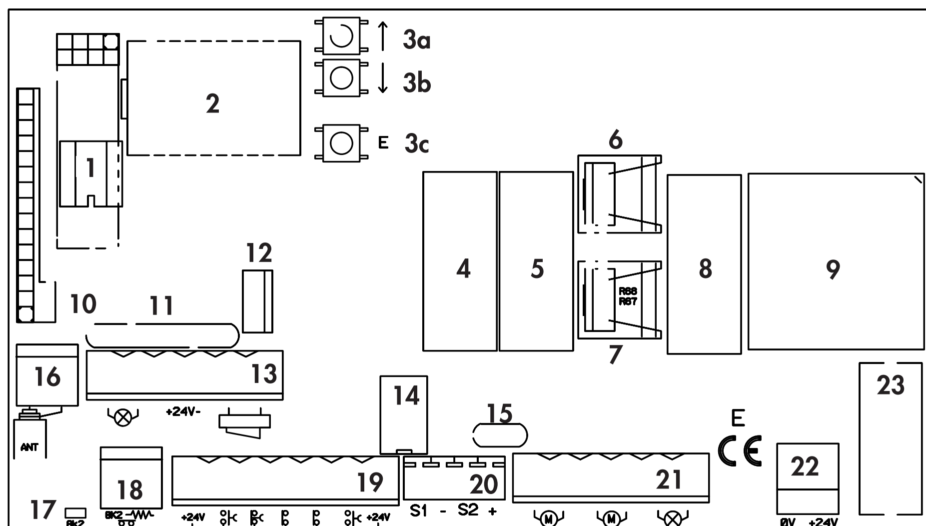
- **Während der Installation darf keine Spannung auf der Anlage vorhanden sein.**

- **Die Anlagen der automatischen Tore müssen von technischem Fachpersonal und unter Beachtung der gesetzlichen Bestimmungen installiert werden.**

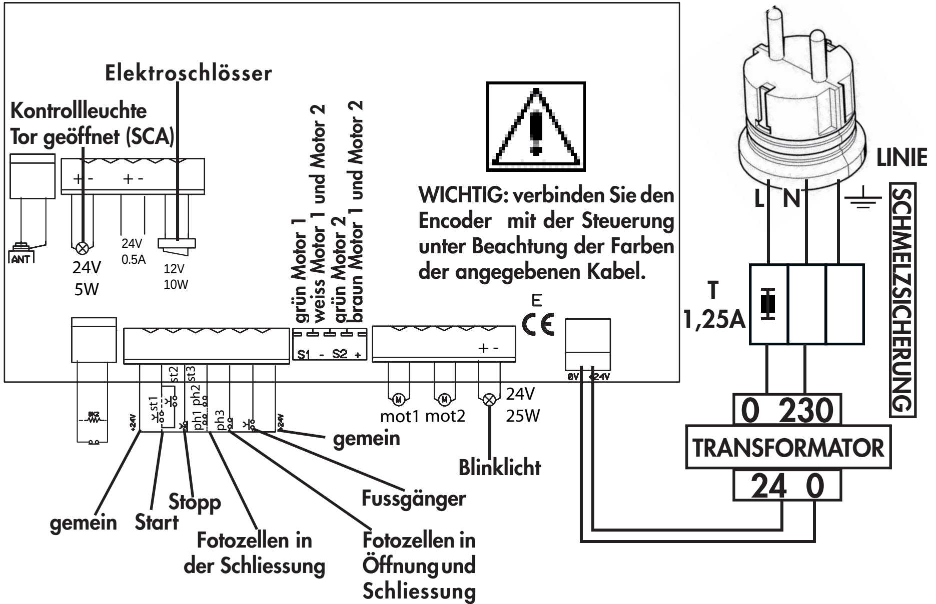


Der Endverbraucher ist sorgfältig über die Bedienungsweise, die Restgefahr, die Wartungsanforderungen und über die Notwendigkeit einer Kontrolle der Sicherheitsvorrichtungen zu informieren, die mindestens alle sechs Monate erfolgen muss.

D



1	Anlagenspeicher
2	Display
3	Einstellungstasten
4	Richtungsrelais Motor 1
5	Richtungsrelais Motor 2
6	Mosfet Motor 1
7	Mosfet Motor 2
8	Blinkrelais
9	Diodenbrücke
10	Empfängermodul
11	PTC 3A für Elektroschloss von 12V
12	Mosfet Elektroschloss
13	Klemme Ausgänge Kontrollleuchte Tor geöffnet (SCA)/Zubehör/Elektroschloss
14	Relais Kontrollleuchte Tor geöffnet
15	PTC 0,1A Encoder
16	Klemme Funkantenne
17	Widerstandsfähige Flanke Jumper
18	Eingangsklemme Flanke
19	Steckverbinder Eingänge/Steuerungen
20	Steckverbinder Encoder Motor
21	Steckverbinder Motoren/Blinklicht
22	Versorgungsklemme Zentrale von 24V
23	Schnellsicherung 2,5A



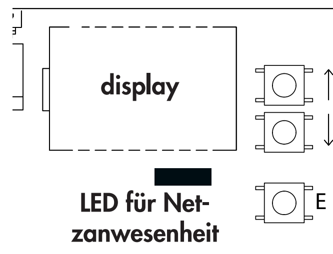
Die Versorgungsleitung (230V L,N,⏚) zur Automatik muss durch einen Magnetschalter oder ein Sicherungspaar von 5A geschützt werden. Ein Differenzialschalter wird empfohlen, ist jedoch nicht unbedingt notwendig, wenn er schon oberhalb der Anlage vorhanden ist.
Versorgen Sie die Automatik über ein Kabel von 3x1,5mm2 (Phase+Nullleiter+Erdleitung). Wenn der Abstand zwischen der Zentrale und der Verbindung zur Erdungsanlage grösser als 30 m ist, muss ein Erdschluss in der Nähe der Zentrale vorgesehen werden.

Die Verkabelungen müssen bei ausgeschalteter Zentrale ausgeführt werden.
Bei den Eingängen handelt es sich um NC-Kontakte (Ruhekontakte), die, wenn nicht benutzt, mit einer normalen Klemme zu überbrücken sind. Wenn für denselben Eingang mehrer NC-Kontakte vorhanden sind, müssen sie seriengeschaltet werden (Beispiel: ph1 und ph2 im Plan).

Die Eingänge der NO-Kontakte (Schliesserkontakt) sind, wenn nicht benutzt, frei zu lassen. Wenn für denselben Eingang mehrer NO-Kontakte vorhanden sind, müssen sie parallel geschaltet werden (Beispiel: st1 und st2 im Plan).

D

Betriebsverfahren beim ersten Start



•die von der Anlage verlangten elektrischen Verkabelungen ausführen und sie bei ausgeschalteter Karte prüfen.

•Prüfen, dass die mechanischen Sperren korrekt installiert und die Verkabelung der zwei Motoren mit den jeweiligen Encodern durchgeführt worden ist.

•Tor entblocken und seine Bewegung prüfen (die Schwingflügel dürfen auf ihrem Weg auf kein Hindernis treffen). Der Weg der Schwingflügel darf während der Bewegung, die flüssig sein muss, keine harten Stellen aufweisen.

•Tor blockieren und Zentrale speisen. An dieser Stelle wird sich die Led für die Netzanwesenheit einschalten und das Display wird r-00 oder f-100 anzeigen. Andernfalls ist sicherzustellen, dass die Zentrale spannungsführend ist und es sind die aktivierten Eingänge zu prüfen (s. Beschreibung der Displaydiagnostik).

•Die Sicherheitsvorrichtungen einzeln nacheinander aktivieren und prüfen, dass auf dem Display die Schrift der jeweiligen Diagnostik erscheint. Es ist z.B. der Eingriff der Fotozelle auszulösen und zu prüfen, dass auf dem Display die Meldung pho erscheint.
Greifen Sie auf das Menü zu und wählen Sie den Punkt apprendimento (Erlernung) aus. Die ersten beiden Bedienungen sollen den Beginn und das Ende des Motorenlaufs identifizieren. Die beiden Folgenden sollen die Absorptionsspitze der Motoren während der Schliessung und Öffnung des Tors feststellen. In dieser Phase sind die am Display angezeigten Werte zu überwachen.

•Am Ende der Lernphase wird auf dem Display bei einer korrekten Programmierung ok angezeigt oder err, wenn Fehler aufgetreten sind. Drücken Sie zum Verlassen der Programmierung die Auswahltaste.

•Stellen Sie die Stufen der Quetschsicherheitskraft bei der Öffnung und Schliessung korrekt ein, die höher als die während des Lernvorgangs angezeigten Maximalwerte sein müssen.

ACHTUNG: Diese Einstellung kann den Sicherheitsgrad der Automatik beeinflussen.
Während der Lernbewegungen ignoriert die Zentrale die Anweisungen START und PEDONALE (Fussgänger) und arbeitet mit den ausgewählten Kraftparametern. Obgleich die Sicherheitsvorrichtungen aktiv bleiben ist sicherzustellen, dass keine Gegenstände oder Personen auf dem Arbeitsweg des Tors sind.

•Führen Sie einige Testzyklen aus, um den korrekten Betrieb der gesamten Anlage zu überprüfen.

•Führen Sie die Anschlagskraftmessungen des Tors gemäss der Bestimmungen der Norm EN12445 aus.

N.B: Nel caso vi sia un'interruzione di alimentazione durante la manovra di apertura o chiusura dell'automazione, al ritorno dell'alimentazione il primo comando di START comanderà la chiusura totale per cercare le battute di arresto. Lasciare quindi che sia completata la manovra di chiusura sino all'arresto e poi immettere nuovi comandi.

D

•r= Anzeiger Rolling-Code-Empfänger.
•= die obere Strecke zeigt den Encoder-Betrieb des ersten Motors an, während die untere Strecke denjenigen des zweiten Motors anzeigt.
•00= eingestellte Sender

r=00

agg. radioc.	regolazioni	funzioni
1ch	ttca	ca
2ch	aped	ba
	sfaa	bp
	sfac	cr
	rlap	2p
	rlch	pl
	sbat	sv
	v rl	ar
	fm1a	re
	fm1c	1m
	fm2a	en
	fm2c	ss
	tser	oc
	fend	it
		2b
		cf
		al
		te

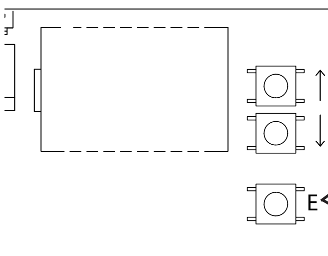
•agg. radioc.= Speichervorgang Funksteuerungen

•1ch= Speichervorgang der Funksteuerungstaste auf dem ersten Kanal (START-Impuls)

•2ch= Speichervorgang der Funksteuerungstaste auf dem zweiten Kanal (Impuls PEDONALE (Fussgänger)

Für den Zugriff auf die Menüs oder die Ausführung eines Vorgangs ist die Taste ENTER (E) kurz zu drücken. Wird der Druck auf derselben Taste verlängert, kann zum oberen Menü zurückgekehrt oder der verlangte Vorgang annulliert werden (ESC-Funktion).
Für die Navigation in den Menüs sind die Tasten Pfeil oben und Pfeil unten zu benutzen.

ACHTUNG: Für den englischen Navigationsplan der Menüs sind die Anweisungen in den anderen Sprachen einzusehen.

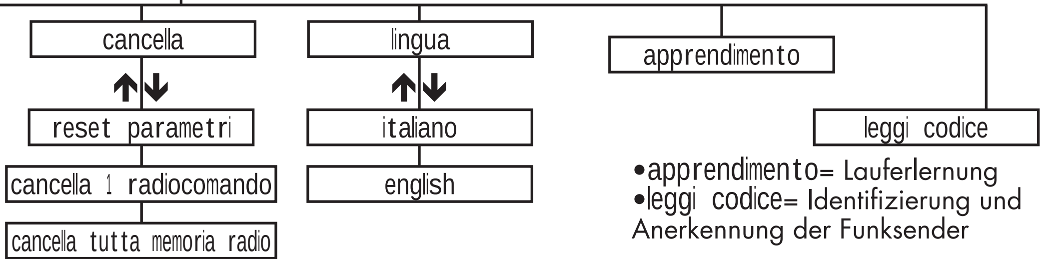


Funktion ENTER - einfacher Druck

Funktion ESC - Druck von zwei Sekunden

ACHTUNG: Während der Navigation in den Menüs ignoriert die Zentrale die Befehle START.





•00 00= vom Motor 1 und dem Motor 2 aufgenommene Momentanleistung.

•apprendimento= Lauferlernung
•leggi codice= Identifizierung und Anerkennung der Funksender

Einstellungen

•ttca= automatische Schliesszeit
•aped= Öffnung Fussgänger
•sfaa= Verzögerungszeit Öffnung Motor 2
•sfac= Verzögerungszeit Schliessung Motor 1
•rlap= gebremster Weg Öffnung
•rlch= gebremster Weg Schliessung
•sbat= Anschlagsraum
•v rl= Bremsgeschwindigkeit
•fm1a= Quetschsicherheitskraft Motor 1 in der Öffnung
•fm1c= Quetschsicherheitskraft Motor 1 in der Schliessung
•fm2a= Quetschsicherheitskraft Motor 2 in der Öffnung
•fmac= Quetschsicherheitskraft Motor 2 in der Schliessung
•tser= Aktivierungszeit Elektroschloss
•fend= abschliessende Stosskraft im Anschlag

Funktionen

•ca= automatische Schliessung
•ba= blockiert Impulse während der Öffnung
•bp= blockiert Impulse während der Pause
•cr= Schnellschliessung
•2p= Betrieb Öffnen/Schliessen
•pl= Vorblinken
•sv= Saugschloss
•ar= Widderstoss Öffnung
•re= Energieersparnis
•1m= Betrieb mit einem Motor
•en= Encoder-Betrieb
•ss= Soft Start
•oc= Betrieb Open/Close
•it= Totalumkehr nach dem Antreffen eines Hindernisses
•2b= zwei Sicherheitsflanken
•cf= Betrieb des Festcodeempfängers
•al= Alarm
•te= Diagnostikkontrolle vor jedem Start

Löschen

•reset parametri= Einstellung der Herstellerparameter
•cancella 1 radiocomando= Löschung eines Senders
•cancella tutta memoria radio= Löschung aller registrierten Sender

Hinzufügen von Funksteuerungen

•Vor der Speicherung eines Senders ist sicherzustellen, dass er mit der Typologie des integrierten Empfängers kompatibel ist (in der ersten Displayanzeige erscheint r, wenn es sich um einen Rolling-Code-Empfänger handelt oder f, bei einem Festcode-Empfänger). Der Empfänger kann Codes des Rolling-Code vom Typ HCS300 STAGNOLI mit Milliarden von Kombinationen speichern oder Festcodes vom Typ HT53200 mit 13 Bit, oder den festen Teil eines Rolling-Code Codes (28 Bit SN). Es können bis zu 76 Codes gespeichert werden.

•Auf das Menü agg. radioc. zugreifen und zur Displayschrift 1ch oder 2ch gelangen und den hinzuzufügenden Kanal auswählen. Bei dem Drücken von ENTER erscheint die Schrift premi. Drücken Sie die zu speichernde Taste: An dieser Stelle zeigt das Display die Schrift ok an, wenn der Vorgang korrekt zu Ende geführt worden ist, oder err, falls Speicherfehler aufgetreten sind oder full, wenn der Speicher des Empfängers voll ist.

•Wenn man eine Antenne ausserhalb der Steuerung und vom Boden weit entfernt installiert, verbessert sich die Sichtbarkeit zwischen Handsendern und Steuerung. Vergessen Sie bitte nicht, dass Metallteile und Eisenbeton den Betrieb des Funkempfängers stören, wenn sie zwischen der Steuerung und dem Funkempfänger gestellt werden.

Einstellungen

•ttca **(automatische Schliesszeit)**= Es handelt sich hierbei um die Zeit, die zwischen der vollständigen Öffnung des Tors und seiner automatischen Schliessung verläuft. Wenn die Fotozelle verdeckt ist, wird die ttca -Zeit von dem Augenblick an gezählt, in dem die Fotozelle freigegeben wird. Die von Stagnoli eingegebene Standardzeit ist 10 Sekunden und kann von 1 bis 240 Sekunden eingestellt werden.

•aped **(Öffnung Fussgänger)**= Es handelt sich hierbei um die in Zentimetern ausgedrückten Länge des Wegs der teilweisen Öffnung, bzw. der Modalität Fußgänger. Die von Stagnoli eingegebene Standardzeit ist 70 und kann von 30 bis 150 eingestellt werden.

•sfaa **(Verzögerungszeit Öffnung Motor 2)**= In der Öffnungsphase verzögert der zweite Motor seinen Start. Die von Stagnoli eingegebene Standardzeit ist 1 und kann von 0 bis 10 Sekunden eingestellt werden.

•sfac **(Verzögerungszeit Schliessung Motor 1)**= In der Schliessphase verzögert der erste Motor seinen Start. Die von Stagnoli eingegebene Standardzeit ist 3 und kann von 0 bis 10 Sekunden eingestellt werden.

ACHTUNG: Vor der Einstellung der Bremsungen ist zu kontrollieren, dass das Tor korrekt ausgeglichen ist. Tatsächlich haben die Motoren in dieser Phase weniger Kraft und die Einstellung dieses Parameters kann den Sicherheitsgrad der Anlage beeinflussen. Kontrollieren Sie nach Beendigung der Einstellung dieser Parameter die Anschlagskräfte des Tors.

•rlap **(gebremster Weg Öffnung)**= Die Zentrale bremst den Lauf der Motoren auf

dem letzten Stück ihrer Öffnungsphase. Der von Stagnoli eingegebene Standardlauf ist 20 cm und kann von 0 bis 70 cm eingestellt werden (für 1,8m Flügel).

•rlch **(gebremster Weg Schliessung)**= Die Zentrale bremst den Lauf der Motoren auf dem letzten Stück ihrer Schliessphase. Der von Stagnoli eingegebene Standardlauf ist 20 cm und kann von 0 bis 70 cm eingestellt werden (für 1,8m Flügel).
ACHTUNG: Vor der Einstellung der Bremsungen ist zu kontrollieren, dass das Tor korrekt installiert ist. Tatsächlich haben die Motoren in dieser Phase weniger Kraft und die Einstellung dieses Parameters kann den Sicherheitsgrad der Anlage beeinflussen. Kontrollieren Sie nach Beendigung der Einstellung dieser Parameter die Anschlagskräfte des Tors.

•sbat **(Anschlagsraum)**= Es handelt sich hierbei um den in Zentimetern angegebenen Raum vor dem Anschlag (in der Öffnung oder Schliessung), bei dem die Zentrale die Hindernisse als Endanschlag auslegt und stehen bleibt. Der von Stagnoli eingegebene Standardraum ist 5 cm und kann von 1 bis 10 cm eingestellt werden.
ACHTUNG: Die Einstellung dieses Parameters kann den Sicherheitsgrad der Anlage beeinflussen. Die Einstellung ist unter Beachtung der Sicherheitshöhe durchzuführen, sodass dieser Parameter so niedrig wie möglich und die Anlage sicher gehalten wird.

•v rl **(Bremsgeschwindigkeit)**= Dies sind die geschwindigkeitsbezogenen Werte, mit denen die Motoren in der Bremsphase arbeiten. Der von Stagnoli eingestellte Standardwert ist 3 und kann von 1 bis 4 eingestellt werden, wobei der niedrigste Wert eine geringe Geschwindigkeit angibt und 4 eine Geschwindigkeit bedeutet, die etwa der Hälfte der Betriebsgeschwindigkeit der Motoren entspricht.

•fm1a **(Quetschsicherheitskraft Motor 1 in der Öffnung)**= Es handelt sich hierbei um die Quetschsicherheitskraft des ersten Schwingflügels des Tors, die mit Bezug auf die Maximalkraft, die dieses abgeben kann, in Prozenten angegeben wird. Der von Stagnoli eingegebene Standardwert ist 50 und kann von 20 bis 99 eingestellt werden.

•fm1c **(Quetschsicherheitskraft Motor 1 in der Schliessung)**= Es handelt sich hierbei um die Quetschsicherheitskraft des ersten Schwingflügels des Tors, die mit Bezug auf die Maximalkraft, die dieses abgeben kann, in Prozenten angegeben wird. Der von Stagnoli eingegebene Standardwert ist 50 und kann von 20 bis 99 eingestellt werden.

•fm2a **(Quetschsicherheitskraft Motor 2 in der Öffnung)**= Es handelt sich hierbei um die Quetschsicherheitskraft des zweiten Schwingflügels des Tors, die mit Bezug auf die Maximalkraft, die dieses abgeben kann, in Prozenten angegeben wird. Der von Stagnoli eingegebene Standardwert ist 50 und kann von 20 bis 99 eingestellt werden.

•fm2c **(Quetschsicherheitskraft Motor 2 in der Schliessung)**= Es handelt sich hierbei um die Quetschsicherheitskraft des zweiten Schwingflügels des Tors, die mit Bezug auf die Maximalkraft, die dieses abgeben kann, in Prozenten angegeben wird. Der von Stagnoli eingegebene Standardwert ist 50 und kann von 20 bis 99

eingestellt werden.
ACHTUNG: Die Einstellung dieser beiden Parameter kann den Sicherheitsgrad der Anlage beeinflussen. Stagnoli empfiehlt, diese Parameter mit einer Sicherheitsspanne einzustellen, die mit Bezug auf den maximal von den Motoren in der Öffnungs- und Schließphase verbrauchten Strom mindestens +10 ist. Diese kann während des Laufs der Motoren auf dem Display der zweiten Hauptbildschirmanzeige abgelesen werden.
Geringe Werte für fm1a, fm1c, fm2a und fm2c, zeigen eine grössere Quetschsicherheitsempfindlichkeit an.
Am Ende der Installation ist zu prüfen, dass die Anschlagskräfte die Norm EN12453 beachten.

•tser **(Aktivierungszeit Elektroschloss)**= Dies ist die in Sekunden angegebene Zeit, die zwischen der vollständigen Schliessung des Tors und dem Eingriff des Elektroschlosses verläuft. Der von Stagnoli eingegebene Standardwert ist 2 und kann von 0 bis 7 Sekunden eingestellt werden.
ACHTUNG: Es ist zu prüfen, dass das Einschnappen des Schlosses ohne Reibungen erfolgt und der Parameter tser ist dementsprechend einzustellen.

•fend **(Abschliessende Stosskraft im Anschlag)**= Dies ist die Kraft, die die Motoren in der Schliessphase ausführen, nachdem sie die Anschläge des Endschalters erreicht haben. Sie wird mit Bezug auf die Maximalkraft, die die Motoren ausüben können, in Prozenten angegeben. Der von Stagnoli eingegebene Standardwert ist 30 und kann von 20 bis 70 eingestellt werden.
ACHTUNG: Falls die Struktur des Tors nicht stabil sein sollte, ist fend mit einem geringen Wert einzustellen. Die Einstellung dieses Parameters kann Zeit und Kraft beeinflussen, mit der das Tor in der anschliessenden Phase seines Wegs arbeitet.

Funktionen
•ca **(automatische Schliessung)**= Automatische Schließung des Tors nach seiner vollständigen Öffnung.
ca=0 Funktion nicht aktiviert.
ca=1 Funktion aktiviert.
Für die individuelle Zeit, die zwischen dem Ende der Öffnung und dem Beginn der automatischen Schliessung verlaufen soll, ist die Einstellung ttca zu regulieren.
N.B: Wenn ca=1 und 2p=0 ist, stoppt eine START-Anweisung, wenn sie während der Öffnung des Tors aktiviert wird, das Tor und lädt die ttca Zeit der automatischen Schliessung.

•ba **(blockiert Impulse während der Öffnung)**= Die Zentrale ignoriert die START-Impulse während der Öffnungsphase.
ba=0 Funktion nicht aktiviert.
ba=1 Funktion aktiviert.

•bp **(blockiert Impulse während der Pause)**= Die Zentrale ignoriert die START-Impulse während der Pause zwischen der Öffnung und der automatischen Schliessung (ca=1).
bp=0 Funktion nicht aktiviert.
bp=1 Funktion aktiviert.

Mit diesen Funktionen ist es möglich, das Tor nicht zu blockieren oder den Weg aufgrund anderer START-Anweisungen umzukehren, wie z.B. in einem Miethauskomplex.

•cr **(schnelle Schliessung)**= Falls die Fotozellen während der Öffnungsphase oder bei offenem Tor aufgrund eines Durchgangs verdeckt werden, wird die Einstellungszeit ttca (wenn über 3 Sekunden eingestellt) automatisch auf 3 Sekunden verringert.
cr=0 Funktion nicht aktiviert.
cr=1 Funktion aktiviert.

•2p **(Betrieb Öffnen/Schliessen)**= 2p=1 Funktion aktiviert: die Bewegung des Tors wird bei jedem START-Impuls in eine andere Richtung umgekehrt (ÖFFNUNG - SCHLIESSUNG).
2p=0 Funktion nicht aktiviert: die Bewegungsfolge des Tors wird ÖFFNUNG - HALT (ttca) - SCHLIESSUNG - STOPP.

•pl **(Vorblinken)**= Nach der Anweisung für die Öffnung des Tors wird das Blinklicht oder das Begrüßungslicht zwei Sekunden vor Beginn der Öffnungs- oder Schließphase aktiviert.
pl=0 Funktion nicht aktiviert.
pl=1 Funktion aktiviert.

•sv **(Saugschloss)**= Mit der Aktivierung dieser Funktion zu Beginn der Öffnungsbewegung, wird nach einer Aktivierungszeit, die von dem Parameter tser geregelt wird, ein Elektroschloss von 12V gesteuert.
sv=0 Funktion nicht aktiviert (der Ausgang wird nur für die Zeit tser aktiviert).
sv=1 Funktion aktiviert (der Ausgang bleibt aktiv und wird nur für die Zeit tser ausgeschaltet).

•ar **(Widderstoss Öffnung)**= Vor Beginn der Öffnungsbewegung drückt der Motor 1 den sich schliessenden Schwingflügel für zwei Sekunden, wodurch es dem Elektroschloss ermöglicht wird, sich von der Sperre zu entfernen. An dieser Stelle wird das Schloss aktiviert und die Bewegung fährt regulär mit der Öffnung fort.
ar=0 Funktion nicht aktiviert.
ar=1 Funktion aktiviert.

•re **(Energieersparnis)**= Hiermit bleiben die Fotozellen bei nicht aktiver Anlage ausgeschaltet, wodurch Energie gespart wird. Auf diese Weise bleiben die Fotozellen nur während der Bewegung der Schwingflügel und für die in der Einstellung tcor eingestellte Zeit aktiv.
re=0 Funktion nicht aktiviert.
re=1 Funktion aktiviert.
Schliessen Sie die Versorgung +/-24V des Senders und des Empfängers der Fotozellen an den Ausgang des Blinklichts an.

•1m **(ein Motor)**= Betrieb der Anlage nur mit dem Motor 1.
1m=0 Funktion nicht aktiviert.
1m=1 Funktion aktiviert.

•en **(Encoder-Betrieb)**= Ermöglicht den Betrieb des Systems auch im Falle eines Encoder-Defekts (das Tor wird kurz nach dem Start blockiert und auf dem Display erscheint die Schrift ENC1 oder ENC2).
en=0 Encoder nicht aktiviert.
en=1 Encoder aktiviert.
ACHTUNG: Der Betrieb des Systems ohne Encoder ist als eine Notfallverwaltung anzusehen. In dieser Modalität wird bei jedem Hindernis, auf das die Motoren treffen, eine Bewegungsumkehrung von etwa 30 cm angewiesen.

•ss **(Soft Start)**= Gestattet den Motoren die Durchführung eines sanften Starts mit geringer Geschwindigkeit, um die Beanspruchung der mechanischen Anlagenteile zu verringern. Mit der Aktivierung dieser Funktion geben die Motoren in ihrer Startphase eine geringere Kraft ab.
ss=0 Funktion nicht aktiviert.
ss=1 Funktion aktiviert.

•oc **(Betrieb Open/Close)**= Der Eingang in das Klemmenbrett von START wird OPEN und der Eingang in das Klemmenbrett von PEDONALE (Fussgänger) wird CLOSE. In dieser Modalität öffnet eine Anweisung das Tor und die andere schließt es ohne Zwischenstopps. Die Funktionen START und PEDONALE (Fussgänger) bleiben mit der Funksteuerung auf dem ersten bzw. dem zweiten Kanal aktivierbar.
oc=0 Funktion nicht aktiviert.
oc=1 Funktion aktiviert.

•it **(Totalumkehr)**= Mit der Aktivierung dieser Funktion kehren die Motoren, wenn sie in der Öffnungsphase auf ein Hindernis treffen, die Bewegung um und schließen das Tor vollständig. In der Schliessphase kehren sie, wenn sie auf ein Hindernis treffen, die Bewegung um und öffnen das Tor ganz. Wenn die Funktion nicht aktiviert ist bleiben die Motoren, falls sie auf ein Hindernis treffen, stehen, während sie in der Schließphase die Bewegung etwa 50 cm vor dem Stehenbleiben umkehren.
it=0 Funktion nicht aktiviert.
it=1 Funktion aktiviert.

•2b **(zwei Sicherheitsflanken)**= Betrieb mit zwei parallel geschalteten Sicherheitsflanken 8k2.
2b=0 Funktion nicht aktiviert.
2b=1 Funktion aktiviert.

•cf **(Betrieb des integrierten Festcode-Empfängers)**= cf=0 Der Empfänger funktioniert mit den Rolling-Code Codes.
cf=1 Der Empfänger funktioniert mit Festcodes.
Der Betrieb mit einem Festcode oder Rolling-Code des Empfängers wird auch auf der ersten Bildschirmanzeige des Displays angezeigt, wo r-00 den Betrieb mit Rolling-Code und f-00 mit Festcode angibt.
Der Empfänger kann Codes des Rolling-Code vom Typ HCS300 STAGNOLI mit Milliarden von Kombinationen speichern oder Festcodes vom Typ HT53200 mit 13 Bit, oder den festen Teil eines Rolling-Code Codes (28 Bit SN).

•al **(Alarm)**= Dieser Alarm gibt an, dass das Tor offen geblieben ist. Diese Funktion

aktiviert den Ausgang SCA, nachdem 20 Sekunden ab dem Ablaufen der mit ttca eingestellten Zeit verstrichen sind und das Tor noch immer geöffnet ist.
al=0 Funktion nicht aktiviert.
al=1 Funktion aktiviert.

•te (**Test**)= Vor jedem Start der Motoren wird eine Diagnosekontrolle für die Unversehrtheit der Strom- und Encoder-Sensoren durchgeführt.
te=0 Funktion nicht aktiviert.
te=1 Funktion aktiviert.

Löschen
•reset parametri= Zum Löschen der Einstellungsparameter und der eingestellten Funktionen und für die Wiederherstellung derjenigen des Herstellers muss, nach dem Zugriff auf das Menü cancella (Löschen), auf die Anzeige reset parametri des Displays zugegriffen und die Taste ENTER gedrückt werden. Es wird die Meldung RESE angezeigt, die solange blinkt, bis das Vorhaben, alle Parameter wieder herzustellen oder den Vorgang zu annullieren bestätigt wird. Die eingestellten Standardparameter sind: ttca=10, aped=70, sfaa=1, sfac=3, rlap=20, rlch=20, sbat=5, v rl=3, fm1a=50, fm1c=50, fm2a=50, fm2c=50, tser=2, fend=30, ca=1, ba=0, bp=0, cr=0, 2p=0, pl=0, sv=0, ar=0, re=0, 1m=0, en=1, ss=0, ac=0, it=0, 2b=0, cf=0, al=0, te=0.

•cancella 1 radiocomando (1 Funksteuerung löschen)= Um den Code eines Senders zu löschen, muss nach dem Zugriff auf das Menü cancella (Löschen) auf die Anzeige cancella 1 radiocomando (1 Funksteuerung löschen) des Displays zugegriffen und die Taste ENTER gedrückt werden. Es wird die Meldung PREMI (Drücken) angezeigt. Drücken Sie an dieser Stelle die Taste des zu löschenden Senders. Wird der Vorgang korrekt zu Ende geführt, erscheint die Meldung OK. Andernfalls ERR.

•cancella tutta memoria radio (gesamten Funkspeicher löschen)= Um alle registrierten Sender zu löschen, muss nach dem Zugriff auf das Menü cancella (Löschen) auf die Anzeige cancella tutta memoria radio (gesamten Funkspeicher löschen) des Displays zugegriffen und die Taste ENTER gedrückt werden. Es wird die Meldung PRG angezeigt, die solange blinkt, bis das Vorhaben, alle registrierten Codes zu löschen, mit der Taste ENTER bestätigt oder der Vorgang durch den verlängerten Druck derselben Taste annulliert wird.
WICHTIG: Um die Löschung aller im Speicher vorhandenen Codes zu Ende zu führen, muss man zweimal die Annullierung bestätigen (alles im cancella tutta memoria radio und PRG).

Sprache
Das Display kann die Meldungen in zwei Sprachen anzeigen: italiano (italienisch) und english (englisch).
Für die Auswahl der Betriebssprache muss auf das Menü lingua (Sprache) zugegriffen und ENTER gedrückt werden. Jetzt muss auf die Sprache italiano (italienisch) oder english (englisch) zugegriffen und mit dem erneuten Druck der Taste ENTER bestätigt werden.

D

Lernvorgang
Dieser Vorgang ermöglicht es der Automatisierung, selbstständig den Beginn und das Ende des Wegs festzusetzen, indem die jeweiligen mechanischen Anschläge individualisiert werden. Bevor mit diesem Vorgang fortgefahren wird ist zu prüfen, dass das Tor befestigt und die Funktion en der Zentrale aktiv ist (Stagnoli hat diese Funktion bei der Lieferung der Zentrale bereits aktiviert).
Nach der Anzeige des Punktes apprendimento (Lernvorgang) auf dem Display ist die Taste ENTER zu drücken. Jetzt werden die Motoren das Tor schliessen, wieder vollständig öffnen und diesen Vorgang ein weiteres Mal wiederholen, wobei auf dem Display der Zentrale der maximale Verbrauch der Motoren angegeben wird. Dann sind die Werte der Einstellungen fm1a und fm1c einzustellen, sodass sie höher als die aufgenommenen Werte sind (wenn fm1a, fm1c, fm2a und fm2c niedrige Werte haben, zeigen sie eine größere Quetschsicherungsempfindlichkeit an).
Falls der Verbrauch besonders hoch sein sollte ist zu prüfen, dass keine Stellen vorhanden sind, an denen das Tor auf eine höhere Reibung trifft Dazu ist es ausreichend, die Werte zu überwachen, die sich auf den von den Motoren während ihres Laufs aufgenommenen Augenblicksstrom beziehen und auf der zweiten Hauptbildschirmanzeige des Displays gezeigt werden. Wird der Vorgang korrekt zu Ende geführt, erscheint die Meldung OK. Andernfalls ERR.
ACHTUNG: Während der Lernbewegungen ignoriert die Zentrale die Anweisungen START und PEDONALE (Fussgänger) und arbeitet mit den ausgewählten Kraftparametern. Obgleich die Sicherheitsvorrichtungen aktiv bleiben ist sicherzustellen, dass keine Gegenstände oder Personen auf dem Arbeitsweg des Tors sind.

Code Lesen
Es kann geprüft werden, ob ein Code gespeichert worden ist. Durch den Zugriff auf die Schrift leggi codice (Code lesen) und durch den Druck der Taste ENTER wird auf dem Display die Meldung PREMI angezeigt. Wenn jetzt die Taste des zu prüfenden Senders gedrückt wird, erscheint eine Reihe von Bildschirmanzeigen, die den Code beschreiben:
•erste Bildschirmanzeige: S r 01 oder - f 01.
Der erste Buchstabe gibt den Hersteller der Funksteuerung an, wobei S für Stagnoli steht und – für einen allgemeinen Hersteller.
Der zweite Buchstabe gibt die Typologie des Codes an, wobei r für Rolling-Code und f für Festcode steht.
Die letzten beiden Buchstaben geben den Code der gedrückten Taste an.
•zweite Bildschirmanzeige: P_00, wo P für das Wort „Position" steht und die folgende Zahl (progressiv von 0 bis 75) die Position anzeigt, die der Sender im Speicher belegt. Sollte der Sender nicht im Speicher vorhanden sein, erscheint auf dem Display ----.
•dritte und vierte Bildschirmanzeige: es wird die hexadezimale Codierung des Senders angezeigt.

Statistische Bildschirmanzeigen
Die Steuerzentrale verfügt über vier statistische Bildschirmanzeigen, die erscheinen, wenn die Taste ENTER nach der Platzierung des Displays auf dem Hauptmenü gedrückt gehalten wird:
• erste Bildschirmanzeige: E101, wo E2 den Hermes-Motor von 24V und 01 die Software-Version anzeigen.
• zweite und dritte Bildschirmanzeige: 0000 0000 zeigt die Anzahl der durchge-

führten kompletten Bewegungen an.
• vierte Bildschirmanzeige: Zeigt den Lauf im Speicher an.

Diagnosebildschirm

Die Zentrale kann Probleme oder Alarme erkennen, die sich auf der Anlage ereignen können, weshalb sie auf dem Hauptdisplay einige Meldungen anzeigen kann, um die Individualisierung des Problems zu ermöglichen:

- 1 rf= Aktivierung der Anweisung START auf dem ersten Funkfrequenzkanal.
- 2 rf= Aktivierung der Anweisung START auf dem Fußgänger-Kanal.
- ph0= Aktivierung des Fotozelleneingangs bei der Schließung auf dem Klemmenbrett.
- phoA= Aktivierung des Fotozelleneingangs bei der Schließung und der Öffnung auf dem Klemmenbrett.
- bar= Aktivierung der Sicherheitsflanke.
- sto= Stopp-Impuls.
- enc1= Eingriff des Encoder-Sensors auf dem ersten Motor.
- enc2= Eingriff des Encoder-Sensors auf dem zweiten Motor.
- ape= Aktivierung der Öffnungsanweisung (mit oc=1).
- clo= Aktivierung der Schliessanweisung (mit oc=1).
- ped= Aktivierung der Anweisung des Fussgängereingangs.
- am1= Aktivierung des Quetschsicherheitssensors auf dem Motor 1.
- am2= Aktivierung des Quetschsicherheitssensors auf dem Motor 2.

Technische Angaben

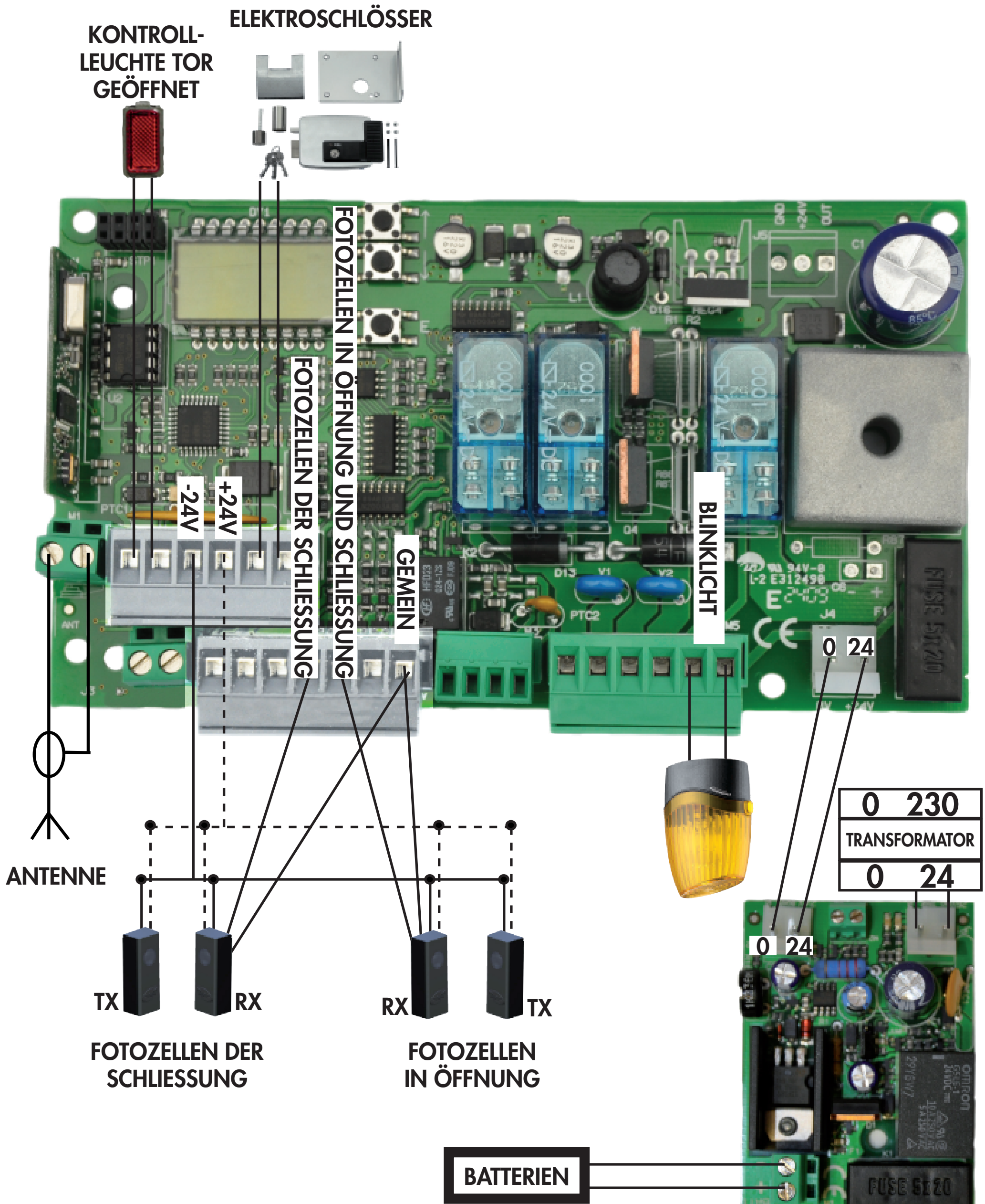
- Speisung der Automatik: 230V - 50/60Hz.
- Primäre Schutzsicherung Transformator: T1,25A/230V.
- Schutzsicherung des Ausgangs Zubehör 24V: F2,5A.
- Integrierter Empfänger (433Mhz): Maximales Fassungsvermögen 76 Funkcodes.
- Betriebstemperatur: -20° +55°
- Maximale Nennleistung der Motoren: 70W+70W
- Maximale Leistung des Blinklichtausgangs: 25W
- Maximale Leistung des Kontrollleuchtenausgangs Tor offen (SCA): 5W
- Elektronische Quetschsicherungseinrichtung: Strom + Encoder

F.A.Q. - Häufig gestellte Fragen

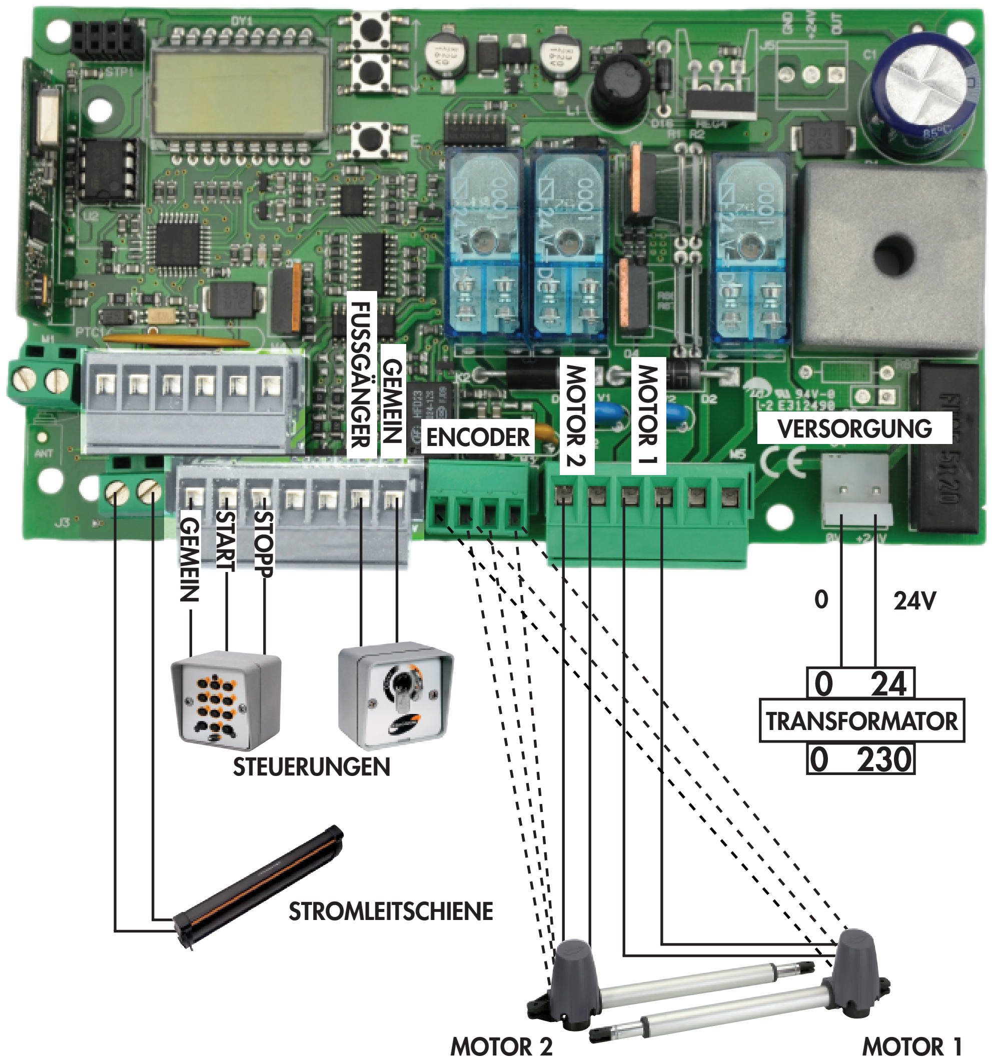
Sobald der Antrieb die Endschalter erreicht, kehrt er die Laufrichtung um, statt sich auszuschalten. Warum?

Die Steuerung mag die Koordinaten verloren haben, wenn der Antrieb während der Entriegelungsphase betätigt wurde.

Damit die Steuerung die notwendigen Koordinaten wieder findet, genügt es, die Spannung aufzuhören und sicherzustellen, dass der Antrieb blockiert ist. Dann muss man der Steuerung Spannung wieder geben. Nach dem ersten Startbefehl wird die Steuerung die Koordinaten finden.



WICHTIG: wenn ein Batterieladegerät benutzt wird, wird die Steuerung von der Karte des Batterieladegeräts C24, die mit einem Transformator verbunden ist, versorgt Lesen Sie bitte die entsprechende Anleitung, wo die Verbindungsangaben beschrieben sind.


FUSSGÄNGER
GEMEIN
ENCODER
MOTOR 2
MOTOR 1
VERSORGUNG
GEMEIN
START
STOPP
0
24V
0 24
TRANSFORMATOR
0 230
STEUERUNGEN
STROMLEITSCHIENE
MOTOR 2
MOTOR 1

E

E24 de **Stagnoli** es la central de mando estudiada para los motores batientes a 24V y los relativos accesorios.

Realizada sólo con materiales de primera selección, ha sido proyectata para obtener bajas absorciones a reposo permitiendo un neto ahorro energético.
Particular atención ha sido dirigida a los hombres de carrera del sector facilitando la programación de la central gracias a un display multilengua.

ADVERTENCIAS Y NORMAS DE SEGURIDAD

• El presente manual ha sido realizado por Stagnoli para el especifico utilizo por parte del personal profesionista y calificado.

• Se aconseja de leer interamente el manual de instrucciones antes de proceder a la instalación del producto.

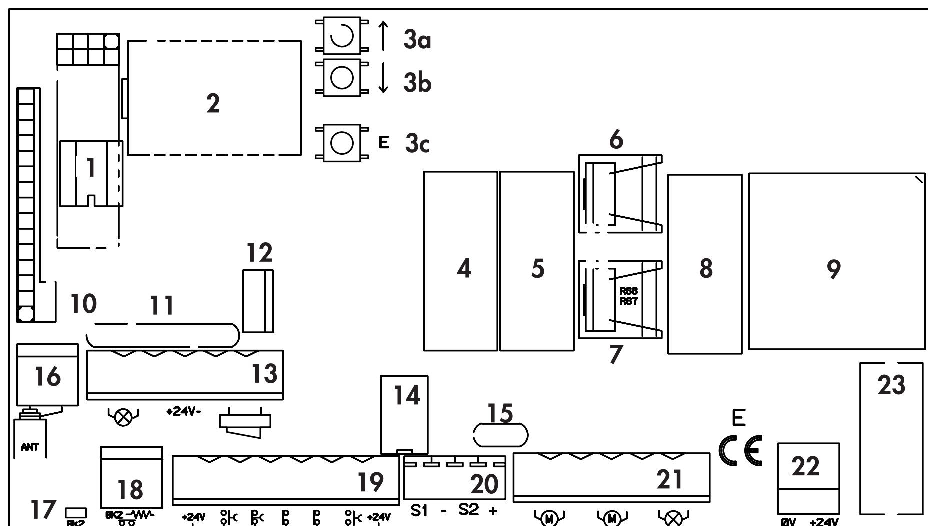
• Durante la instalación no tiene que haber tensión sobre el establecimiento.

• Los establecimientos de cancelas automáticas tienen que ser instalados por el personal técnico calificado y en el respeto de las normas de ley.



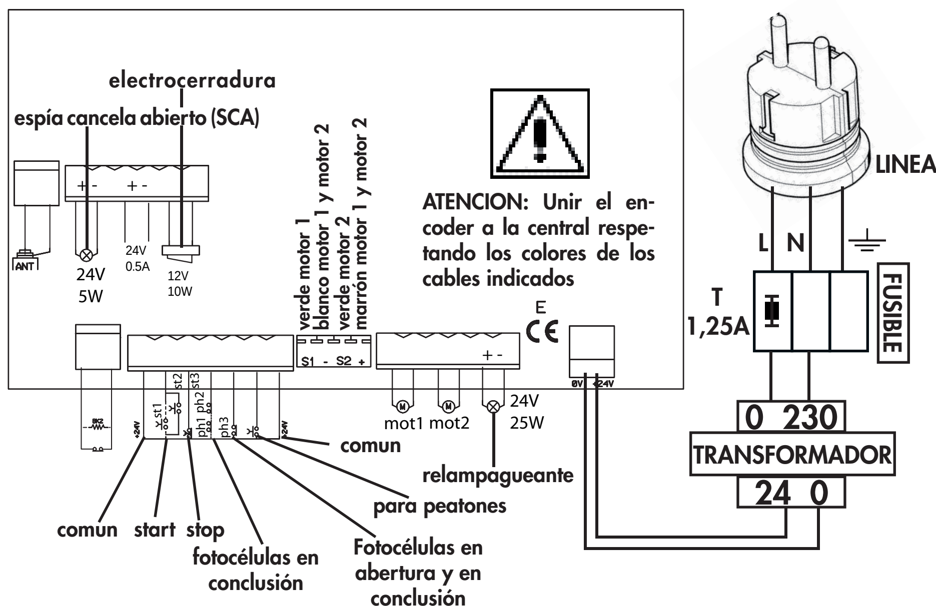
Informar cuidadosamente el utilizador final sobre la modalidad de utilizo, sobre la peligrosidad residua, sobre la necesidad de la manutención y sobre la necesidad de un control de los dispositivos de seguridad, al menos cada seis meses.

E



1	Memoria establecimiento
2	Display
3	Botones de impostación
4	Relé direccional motor 1
5	Relé direccional motor 2
6	Mosfet motor 1
7	Mosfet motor 2
8	Relé relampagueante
9	Puentes diodos
10	Módulo recibidor
11	PTC 3A para electrocerradura de 12V
12	Mosfet electrocerradura
13	Tornillo salidas espía cancela abierta (SCA)/accesorios/electrocerradura
14	Relé espía cancela abierta
15	PTC 0,1A encoder
16	Tornillo antena radio
17	Jump borde resistivo
18	Tornillo entrada borde
19	Conector entradas/mandos
20	Conector encoder motor
21	Connector motores/relampagueantes
22	Tornillo alimentación central a 24V
23	Fusible 2,5A rápido

E



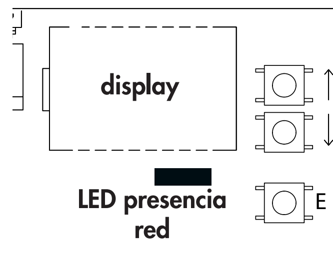
La línea de alimentación (230V L,N, ⏚) hacia el automatismo tiene que ser protegida por un interruptor magnétometrico o también por una pareja de fusibles de 5A. Un interruptor diferencial es aconsejado pero no indispensable si ya presente a inicio del establecimiento.
Alimentar el automatismo a través de un cable de 3x1,5mm² (fase+neutro+tierra). Si la distancia entre la central y la conexión al establecimiento de tierra sobrepasa los 30m es necesario prever un dispersor de tierra en proximidad de la central.

Las uniones de cables tienen que ser efectuadas a central apagada.
Las entradas de los contactos de tipo N.C. (normalmente cerrado), si no vienen utilizados, van colocados a puente con un tornillo comun (+24V). Si por la misma entrada hay más contactos N.C., éstos van colocados en serie entre ellos (ejemplo: ph1 y ph2 en el esquema).

Las entradas de los contactos de tipo N.O. (normalmente abierto), si no vienen utilizados, hay que dejarlos libres. Si por la misma entrada hay más contactos N.O., éstos van colocados en paralelo entre ellos (ejemplo: st1 y st2 en el esquema).

E

Procedura operativa a la primera iniciación



•Efectuar las uniones de cables eléctricos solicitados por el establecimiento y controlarlos a esqueda apagada.

•Aceptarse que los arrestos mecánicos sean instalados correctamente y el cable de los dos motores con los respectivos encoder haya sido efectuado.

•Desbloquear la cancela y controlar su movimiento (las puertas no tienen que ser obstaculadas durante su percurso). La corrida de las puertas no tiene que presentar puntos duros durante el movimiento que tiene que ser fluido.

•Bloquear la cancela y alimentar la central. En ese preciso momento se iluminará el led de presencia red y el display indicará r 00 o f 00. En caso contrario, aceptarse que la central sea en tensión y verificar las entradas activadas (ver la descripción de las diagnosticas del display).

•Activar uno a la vez los dispositivos de seguridad y verificar que a display figure la escrita de diagnostica relativa. Por ejemplo, hacer intervenir la fotocélula y verificar que figure a display el mensaje pho.
Entrar en el menú y seleccionar la voz apprendimento (conocimiento). Le prime due manovre servono per identificare l'inizio e la fine della corsa dei motori. Las primeras dos maniobras sirven para identificar el principio y el fin de la corrida de los motores. Las dos siguientes, sirven a notar el pique de absorción de los motores durante la conclusión y la abertura de la cancela. En ésta fase, monitorar los valores visualizados a display.

•A final de la fase de conocimiento, sobre el display será visualizado 0k en el caso de correcta programación, o err en el caso hayan aparecido errores. Para salir desde la programación pulsar el botón de selección.

•Impostar correctamente los niveles de fuerza antiaplastamiento en abertura y en conclusión, que tienen que ser superiores a los valores máximos visualizados durante el conocimiento.

ATENCION: ésta regulación puede influir sobre el grado de seguridad de la automación.
Durante las maniobras de conocimiento, la central ignora los mandos de START y PARA PEATONES y trabaja con los parametros de fuerza planteados. También si quedan activas las seguridades, asegurarse que no haya presencia de objetos o personas sobre trayectoria de trabajo de la cancela.

•Efectuar algunos ciclos de prueba verificando el correcto funcionamiento de todo el establecimiento.

•Efectuar las medidas de la fuerza de empate de la cancela según cuanto especificado por las normas EN12445.

N.B: En caso de que haya una interrupción de alimentación durante una operación de abertura o cierre de la automación, al volver de la alimentación misma, el primero mando de START empiezarà el cierre total para buscar el paro de la automación. Dejar que se concluya la operación de cierre hasta el paro y después insertar los nuevos mandos.

• r= indicador recibidor rolling code
• = el trato superior indica el funcionamiento del encoder del primer motor, mientras el inferior del segundo
• 00= transmetidores registrados

r=00

agg. radioc.	regolazioni	funzioni
1ch	ttca	ca
2ch	aped	ba
	sfaa	bp
	sfac	cr
	rlap	2p
	rlch	pl
	sbat	sv
	v rl	ar
	fm1a	re
	fm1c	1m
	fm2a	en
	fm2c	ss
	tser	oc
	fend	it
		2b
		cf
		al
		te

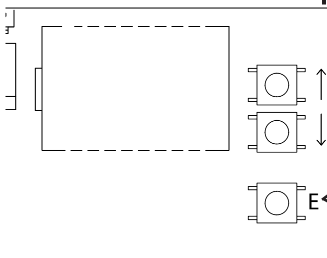
• agg. radioc.= memorización radiodirigidos

• 1ch= memorización del botón radiodirigido sobre el primer canal (impulso de START)

• 2ch= memorización del botón radiodirigido sobre el segundo canal (impulso PARA PEATONES)

Para acceder a los menú o para ejecutar una operación, pulsar el botón ENTER (E) dejandolo velozmente. Prolongando la presión sobre el mismo botón, será posible regresar al menú superior o anular la operación solicitada (función ESC).
Para navigar en los menú, usar los botones flecha arriba y flecha abajo.

ATENCION: Para el esquema de la navigación del menú en inglés, ver las instrucciones en los otros idiomas.

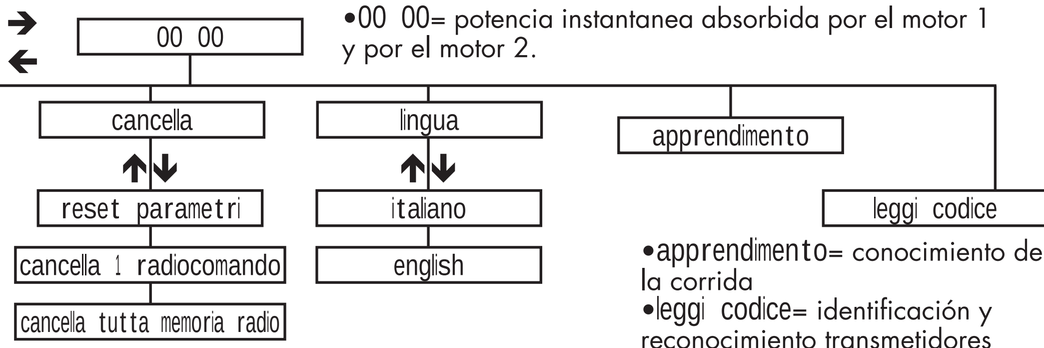


función ENTER - presión simple

función ESC - presión de dos segundos

ATENCION: Durante la navigación en los menù, la central ignora los mandos de START.

E



•00 00= potencia instantanea absorbida por el motor 1 y por el motor 2.

•apprendimento= conocimiento de la corrida
•leggi codice= identificación y reconocimiento transmetidores

regolazioni

•ttca= tiempo de conclusión automática
•aped= abertura para peatones
•sfaa= tiempo de retraso en abertura del motor 2
•sfac= tiempo de retraso en conclusión del motor 1
•rlap= corrida moderada en abertura
•rlch= corrida moderada en conclusión
•sbat= espacio de golpe
•v rl= velocidad de moderación
•fm1a= fuerza anti-aplastamiento motor 1 en abertura
•fm1c= fuerza anti-aplastamiento motor 1 en conclusión
•fm2a= fuerza anti-aplastamiento del motor 2 en abertura
•fmac= fuerza anti-aplastamiento del motor 2 en conclusión
•tser= tiempo de activación de la electrocerradura
•fend= fuerza final de empujón en golpe

funzioni

•ca= conclusión automática
•ba= bloquea impulsos durante la abertura
•bp= bloquea impulsos durante la pausa
•cr= conclusión rápida
•2p= funcionamiento abre/cierra
•pl= prerelampagueo
•sv= cerradura a ventosa
•ar= golpe de aries en abertura
•re= ahorro energético
•1m= funcionamiento con un motor
•en= funcionamiento encoder
•ss= soft start
•oc= funcionamiento open/close
•it= inversión total después de haber encontrado un obstáculo
•2b= dos bordes de seguridad
•cf= funcionamiento del recibidor a código fijo
•al= alarma
•te= control diagnostico antes de cada salida

cancella

•reset parametri= impostación de los parametros de fabrica
•cancella 1 radiocomando= cancelación de un transmetidor
•cancella tutta memoria radio= cancelación de todos los transmetidores registrados

E

Adjunta radiodirigidos

•Antes de memorizar un transmetidor, asegurarse que sea compatible con la tipologia de recibidor integrado (en la primera visualización del display aparecerá r, si se trata de un recibidor en modalidad código fijo). El recibidor puede memorizar códigos rolling code de tipo HCS300 STAGNOLI con miliardos de combinaciones o códigos fijos de tipo HT53200 a 13 bit o la parte fija de un código rolling code (28 bit SN). Es posible memorizar hasta 76 códigos.

•Entrando en el menú agg. radioc., llevarse sobre la escrita a display 1ch o 2ch y escoger el canal que se quiere agregar. Pulsando ENTER, desde luego vendrá visualizada la escrita premi (premios). Pulsar el botón que se desea memorizar: en éste momento el display visualizará la escrita ok si la operación viene concluida de manera correcta, err en el caso se verifiquen errores de registración o full si la memoria del recibidor está llena.

•Al instalar una antena al exterior de la central y cerca del suelo, el area de visibilidad entre emisores y central aumenta. Además, no olvidense que los componentes metálicos y de hormigón armado, si se ponen entre la central y el receptor, reducen la recepción de éste.

Regulaciones

•ttca **(tiempo de conclusión automática)**= es el tiempo que transcurre entre la abertura completa de la cancela y su conclusión que sucede en manera automática. Si la fotocélula está ocupada, el tiempo de ttca viene calculado desde el momento en el cual la fotocélula se desempeña. El tiempo plantetado de default por Stagnoli es 10seg y es regulable de 1 hasta 240seg.

•aped **(abertura para peatones)**= es la longitud de la corrida expresada en centimetros de la abertura parcial, o bien de la modalidad para peatones . El valor planteado de default por Stagnoli es 70 y es regulable de 30 hasta 150. En caso de en=0, el mando de abertura PARA PEATONES hace abrir totalmente la parte mandada por el motor 1.

•sfaa **(tiempo de retraso en abertura del motor 2)**= En fase de abertura el segundo motor retrasa su salida. El tiempo planteado de default por Stagnoli es 1 y es regulable de 0 hasta 10 segundos.

•sfac **(tiempo de retraso en conclusión del motor 1)**= IEn fase de conclusión el primer motor retrasa de su salida. El tiempo planteado de default por Stagnoli es 3 y es regulable de 0 hasta 10 segundos.
ATENCION: antes de plantear las reducciones, controlar que la cancela sea balanceada de manera correcta. Durante ésta fase, en efecto, los motores tienen menos fuerza y la impostación de éste parametro puede influir sobre el grado de seguridad del establecimiento mismo. Controlar, terminada la regulación de éstos parametros, las fuerzas del establecimiento de las puertas.

•rlap **(corrida moderada en abertura)**= la central modera la corrida de los motores en la parte final de abertura. La corrida planteada de default por Stagnoli es 20cm y es regulable de 0 a 70cm (para puertas de 1,8m).

•rlch **(corrida moderada en conclusión)**= lla central modera la corrida de los motores en la parte final de su fase de conclusión. La corrida planteada de default por Stagnoli es 20cm y es regulable de 0 a 70cm (para puertas de 1,8m).
ATENCION: antes de plantear las moderaciones controlar que la cancela sea balanceada de manera correcta. Durante ésta fase, en efecto, los motores tienen menos fuerza y la impostación de éste parametro puede influir sobre el grado de seguridad del establecimiento mismo. Controlar, terminada la regulación de éstos parametros, las fuerzas del establecimiento de las puertas.

•sbat **(espacio de golpe)**= es el espacio en centimetros antes del golpe (en abertura o en conclusión) durante el cual la central interpreta los obstáculos como fin corrida y se detiene. El espacio planteado de default por Stagnoli es de 5cm y es regulable de 1 a 10cm.
ATENCION: la impostación de éste parametro puede influir sobre el grado de seguridad del establecimiento mismo. La instalación tiene que ser efectuada respetando las cuotas de seguridad de manera que se pueda mantener éste parametro el más bajo posible y el establecimiento seguro.

•v rl **(velocidad de moderación)**= son los valores relativos a la velocidad con la cual los motores obran en fase de moderación. El valor planteado de default por Stagnoli es 3 y es regulable de 1 a 4, donde el valor más bajo indica una baja velocidad y 4 indica una velocidad par a casi la mitad de la velocidad operativa de los motores.

•fm1a **(fuerza anti-aplastamiento del motor 1 en abertura)**= es la fuerza anti-aplastamiento de la primera puerta de la cancela expresa en porcentaje respeto a la fuerza máxima que el mismo puede erogar. El valor planteado de default por Stagnoli es 50 y es regulable de 20 a 99.

•fm1c **(fuerza anti-aplastamiento del motor 1 en conclusión)**= es la fuerza anti-aplastamiento de la primera puerta de la cancela expresa en porcentaje respeto a la fuerza máxima que el mismo puede erogar. El valor planteado de default por Stagnoli es 50 y es regulable de 20 a 99.

•fm2a **(fuerza anti-aplastamiento del motor 2 en abertura)**= es la fuerza anti-aplastamiento de la segunda puerta de la cancela expresa en porcentaje respeto a la fuerza máxima que el mismo puede erogar. El valor planteado de default por Stagnoli es 50 y es regulable de 20 a 99.

•fm2c **(fuerza anti-aplastamiento del motor 2 en conclusión)**= es la fuerza anti-aplastamiento de la segunda puerta de la cancela expresa en porcentaje respeto a la fuerza máxima que el mismo puede erogar. El valor planteado de default por Stagnoli es 50 y es regulable de 20 a 99.
ATENCION: la impostación de estos dos parametros puede influir sobre el grado de seguridad de la instalación misma. Stagnoli aconseja de plantear éstos parametros con un margen de seguridad tal que resulten al menos +10 respeto al máximo de la corriente consumida por los motores respetivamente en fase de abertura y de conclusión. Esta se puede leer durante la corrida de los motores sobre el display en la segunda pantalla principal.
fm1a, fm1c, fm2a e fm2c bajos de valor, indican una mayor sensibilidad anti-

aplastamiento.
Verificar a conclusión de la instalación que las fuerzas de empate respeten la norma EN12453.

•tser **(tiempo de activación de la electrocerradura)**= es el tiempo expreso en segundos que intercurre entre la conclusión total de la cancela y la presencia de la electrocerradura. El valor planteado de default por Stagnoli es 2 y es regulable de 0 a 7 segundos.
ATENCION: verificar que el enganche de la cerradura proceda sin crear friccio-nes y regular el parametro tser de consecuencia.

•fend **(fuerza final de empujón en golpe)**= es la fuerza que los motores ejercen en fase de conclusión una vez que han logrado los golpes de fincorrida. Esta viene expresa en porcentaje respeto a la fuerza máxima que los motores mismos pueden ejercitar. El valor planteado de default por Stagnoli es 30 y es regulable de 20 a 70.
ATENCION: regular fend con un valor bajo en el caso en que la estructura de la cancela sea muy ligera. La regulación de éste parametro puede influir el tiempo y la fuerza con que la cancela trabaja en la fase final de su corrida.

Funciones
•ca **(conclusión automática)**= conclusión automática de la cancela después de su completa abertura.
ca=0 función no habilitada.
ca=1 función habilitada.
Plantear la regulación ttca para personalizar el tiempo que tiene que transcurrir entre el final de la abertura y el inicio de la conclusión automática. N.B: Si ca=1 y 2p=0, un mando de START, activado mientras las puertas están en abertura, detiene las partes y carga el tiempo ttca de conclusión automática.

•ba **(bloque impulsos durante la abertura)**= la central ignora los impulsos de START durante la fase de abertura.
ba=0 función no habilitada.
ba=1 función habilitada.

•bp **(bloque impulsos durante la pausa)**= la central ignora los impulsos de START durante la pausa entre la abertura y la conclusión automática (ca=1). Cada mando de START recibido durante la pausa entre la abertura y la conclusión automática, recarga el tiempo ttca.
bp=0 función no habilitada.
bp=1 función habilitada.
Estas funciones permiten a la cancela de no bloquearse o de invertir la corrida a causa de otros mandos de START, como por ejemplo en contextos condominiales.

•cr **(conclusión rapida)**= en el caso en que haya un pasage a través de las fotocélulas durante la fase de abertura o a cancela abierta, el tiempo de la regulación ttca (si activada y superior a los 3seg) viene automáticamente reducta a 3seg.

E

cr=0 función no habilitada.
cr=1 función habilitada.

•2p **(funcionamiento abre/cierra)**= 2p=1 función habilitada: a cada impulso de START, el movimiento de la cancela invierte la dirección (ABERTURA - CONCLUSION).
2p=0 función no habilitada: la sequencia de movimiento del portón se vuelve ABERTURA - PARADA (ttca) - CONCLUSION - PARADA.

•pl **(prelampagueo)**= después del mando de abertura de la cancela, la luz se activa por dos segundos antes que empieze la fase de abertura o de conclusión.
pl=0 función no habilitada.
pl=1 función habilitada.

•sv **(cerratura a ventosa)**= activando ésta función, al principio de la manovra de abertura, viene mandada una electrocerradura a 12V después de un tiempo de activación regulado desde el parametro tser.
sv=0 función no habilitada (la salida se activa sólo para el tiempo tser).
sv=1 función habilitada (la salida permane activa y se desactiva sólo para el tiempo tser).

•ar **(golpe de aries en abertura)**= antes de empezar la maniobra de abertura, el motor 1 empuja la parte final por dos segundos perimitiendo al electrocerradura de dejar la parada. En éste preciso momento la cerradura se activa y la maniobra sigue regularmente en abertura.
ar=0 función no habilitada.
ar=1 función habilitada.

•re **(ahorro energético)**= mantiene las fotocélulas apagadas mientras el establecimiento no es activo permitiendo ahorros energéticos. Las fotocélulas, así, permanen activas sólo durante el movimiento de las puertas y durante el ttca.
re=0 función no habilitada.
re=1 función habilitada.
Unir la alimentación +/-24V ya del transmitidor que del recibidor de las fotocélulas a la salida del relampagueante.

•1m **(un motor)**= funcionamiento del establecimiento sólo con el motor 1.
1m=0 función no habilitada.
1m=1 función habilitada.

•en **(funcionamiento encoder)**= permite el funcionamiento del sistema también en caso de avería del encoder (el portón se bloquea después de su salida y sobre el display viene visualizada la escrita ENC1 o ENC2).
en=0 encoder no habilitado.
en=1 encoder habilitado.
ATENCION: el funcionamiento del sistema sin encoder se tiene que considerar una gestión de emergencia. En ésta modalidad cada obstáculo encontrado por los motores manda la detención. Cuando el encoder es activo, en cambio, y con it=0, cada obstáculo encontrado por los motores manda la inversión del movimiento de casi 30cm.

•ss **(soft start)**= permite a los motores de efectuar una salida dulce y a una velocidad reducida para disminuir la incitación de las partes mecánicas del establecimiento. Activando ésta función, los motores erogan una fuerza minor en su fase de salida.
ss=0 función no habilitada.
ss=1 función habilitada.

•oc **(funcionamiento open/close)**= la entrada en tornillera de START se vuelve OPEN y la entrada en tornillera de PARA PEATONES se vuelve CLOSE. En ésta modalidad un mando abre la cancela y la otra lo cierra sin paradas intermedias. Las funciones START y PARA PEATONES permanen activables con el radiomando rispectivamente sobre el primer y sobre el segundo canal.
oc=0 función no habilitada.
oc=1 función habilitada.

•it **(inversión total)**= activando ésta función, los motores si encuentran un obstáculo en fase de abertura, invierten el movimiento y cierran totalmente la cancela. En fase de conclusión, si encuentran un obstáculo, invierten el movimiento y se abren totalmente. Si la función no está activada, en fase de abertura, los motores se detienen en el caso encuentren obstáculos, mientras en fase de conclusión, invierten el movimiento de 30cm antes de detenerse.
it=0 función no habilitada.
it=1 función habilitada.

•2b **(dos bordes de seguridad)**= Funcionamiento con dos bordes de seguridad 8k2 unidas en paralelo.
2b=0 función no habilitada.
2b=1 función habilitada.

•cf **(funcionamiento de la recibidora integrada a código fijo)**= cf=0 la recibidora funciona con los códigos rolling code.
cf=1 la recibidora funciona con los códigos fijos.
El funcionamiento a código fijo o rolling code de la recibidora viene visualizado también en la pantallla inicial del display, donde r-00 indica el funcionamiento a rolling code y f-00 a código fijo.
El recibidor puede memorizar códigos rolling code de tipo HCS300 STAGNOLI con miliardos de combinaciones o códigos fijos de tipo HT53200 a 13 bit o la parte fija de un código rolling code (28 bit SN).

•al **(alarma)**= Alarma que señala la cancela que permane abierta. Esta función activa la salida SCA después que han pasado 20 segundos desde la conclusión del tiempo regulado de ttca y la cancela sea todavía abierta.
al=0 función no habilidada.
al=1 función habilitada.

•te **(test)**= Viene efectuado un control diagnostico de integridad de los sensores a encoder y amperometrico antes de cada envio de los motores.
te=0 función no habilidada.
te=1 función habilitada.

Cancela

•reset parametr (reset parametros)= para cancelar los parametros de las regulaciones y de las funciones reguladas y plantear de nuevo aquellas de fabrica, una vez entrados en el menú cancella (cancela), llevarse sobre la escrita reset parametri (reset parametros) del display y pulsar el botón ENTER. Vendrá visualizado el mensaje RESE que se iluminará hasta cuando no será confirmada la intención de plantear de nuevo todos los parametros o de anular la operación. Los parametros planteados de nuevo de default son: ttca=10, aped=70, sfaa=1, sfac=3, rlap=20, rlch=20, sbat=5, v rl=3, fm1a=50, fm1c=50, fm2a=50, fm2c=50, tser=2, fend=30, ca=1, ba=0, bp=0, cr=0, 2p=0, pl=0, sv=0, ar=0, re=0, 1m=0, en=1, ss=0, ac=0, it=0, 2b=0, cf=0, al=0, te=0.

•cancella 1 radiocomando (cancela 1 radiomando)= para cancelar el código de un transmitidor, una vez entrados en el menú cancella (cancela), llevarse sobre la escrita cancella 1 radiocomando (cancela 1 radiomando) del display y pulsar el botón ENTER. Vendrá visualizado el mensaje PREMI (PULSA). Pulsar ahora el botón del transmitidor que hay que cancelar. Si la operación vendrá concluida de manera correcta, vendrá visualizado el mensaje OK. En caso contrario, ERR.

•cancella tutta memoria radio (cancela toda la memoria radio)= para cancelar todos los transmetidores registrados, una vez entrados en el menú cancella (cancela), llevarse sobre la escrita cancella tutta memoria radio (cancela toda la memoria radio) del display y pulsar el botón ENTER. Vendrá visualizado el mensaje PRG que se iluminará hasta cuando no será confirmada la intención de cancelar todos los códigos registrados pulsando el botón ENTER o de anular la operación prolongando la presión del mismo botón.
N.B: Para terminar la cancelación de la memoria radio hay que confirmar dos veces la intención de efectuar la cancelación misma (elimina toda la memoria radio **y** PRG**).**

Idioma

El display puede visualizar los mensajes en dos idiomas: italiano e english.

Para escoger el idioma de funcionamiento, llevarse sobre el menú lingua (idioma) y pulsar ENTER. Llevarse ahora sobre el idioma italiano o english y confirmar pulsando nuevamente ENTER.

Conocimiento

Esta operación permite a la automación de establecer automáticamente el principio y el final de la corrida individuando los respectivos golpes mecánicos. Antes de continuar con ésta operación, asegurarse que la cancela sea fijada y que la función en de la central sea activa (Stagnoli suministra la central con ésta función ya activada).
Visualizada la voz apprendimento (conocimiento) sobre el display, pulsar el botón ENTER. En éste momento los motores cierran el portón, lo abren de nuevo totalmente y repiten ésta operación otra vez indicando sobre el display de la central el consumo máximo de los motores. Luego plantear los valores de las regulaciones fm1a y fm1c de manera que sean superiores a los valores notados (si fm1a, fm1c, fm2a y fm2c son bajos de valor, indican una mayor sensibilidad antiaplastamiento).

En el caso en que el consumo resulte particularmente elevado, verificar que no hayan puntos en que la cancela encuentre una fricción mayor. Para hacerlo, será suficiente monitorar los valores relativos a la corriente istantánea absorbida por los motores durante su corrida y presentados en la segunda pantalla principal del display. Si la operación vendrá concluida de manera correcta, vendrá visualizado el mensaje OK. En caso contrario, ERR.
ATENCION: durante las maniobra de conocimiento, la central ignora los mandos de START y PARA PEATONES y trabaja con los parametros de fuerza planteados. También si permanen activas las seguridades, asegurarse que no hayan objetos o personas sobre la traiectoria de trabajo del cerramiento.

Leyes códigos

Es posible verificar si un código haya sido memorizado. Posicionandose sobre la escrita leggi codice (leyes códigos) y pulsando el botón ENTER, sobre el display vendrá visualizado el mensaje PREMI (PULSA). Pulsando ahora el botón del transmitidor que se desea verificar, vendran visualizadas una serie de pantallas descriptivas del código:
•primera pantalla: S r 01 o - f 01.
El primer carácter indica el productor del radiomando, donde S indica Stagnoli y - un productor generico.
El segundo carácter indica la tipologia de código, donde r indica rolling code y f código fijo.
Los ultimos dos carácteres indican el códico del botón pulsado.
•segunda pantalla: P_00, donde P indica la palabra “posición” y la cifra sucesiva (progresiva de 0 a 75), indica la posición ocupada por el transmitidor en memoria. En el caso en que el transmitidor no sea presente en memoria, aparecerá sobre el display ----.
•tercera y cuarta pantalla: vendrá visualizada la codificación exadecimal del transmitidor.

Pantallas de estadística

La central de mando dispone de cuatro pantallas estadísticas que vienen visualizadas manteniendo la presión del botón ENTER una vez que la pantalla está posicionada sobre el menú principal:
•primera pantalla: E101, donde E2 indica el motor Hermes a 24V y 01 la versión del software.
•segunda y tercera pantalla: 0000 0000 indican el número de las maniobras completas efectuadas.
•cuarta pantalla: indica la corrida en memoria.

Pantallas de diagnostica

La central es en grado de reconocer problemas o alarmas que se puedan verificar sobre el establecimiento para que pueda señalar sobre el display principal algunos mensajes para permitir la individuación del problema:
•1 rf= activación del mando de START sobre el primer canal de radiofrecuencia.
•2 rf= activación del mando de START sobre el canal para peatones.
•ph0= activación de la entrada de las fotocélulas en conclusión sobre la tornillera.
•phoA= activación de la entrada de las fotocélulas en conclusión y en abertura

sobre la tornillera.
•bar= activación del borde de seguridad.
•sto= impulso de parada.
•enc1= asistencia del sensor a encoder sobre el primer motor.
•enc2= asistencia del sensor a encoder sobre el segundo motor.
•ope= activación del mando de abertura (con oc=1).
•clo= activación del mando de conclusión (con oc=1).
•ped= activación del mando de entrada para peatones.
•am1= activación del sensor antiaplastamiento sobre el motor 1.
•am2= activación del sensor antiaplastamiento sobre el motor 2.

Datos Técnicos
•Alimentación de la automación: 230V - 50/60Hz.
•Fusible de protección primaria transformador: T1,25A/230V.
•Fusible de protección de la salida accesorios 24V: F2,5A.
•Recibidor integrado (433Mhz): cabida máxima 76 códigos radio.
•Temperadura de funcionamiento: -20° +55°
•Potencia nominal máxima de los motores: 70W+70W
•Potencia máxima de la salida relampagueante: 25W
• Potencia máxima de la salida espía cancela abierta (SCA): 5W
•Dispositivo eléctronico anti-aplastamiento: amperométrico + a encoder

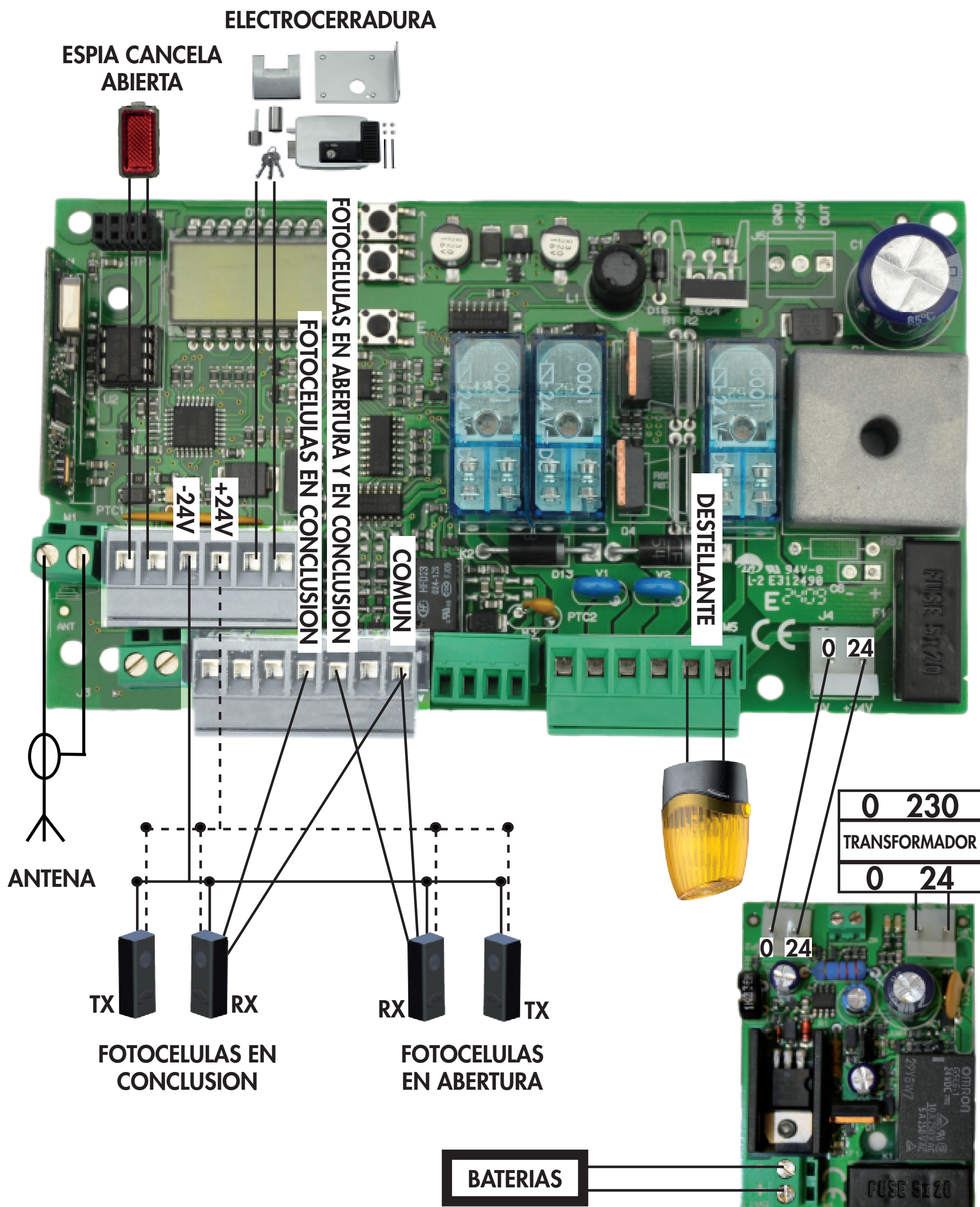
F.A.Q. – Las preguntas más frecuentes

¿Porqué elegir un emisor rolling code antes que uno fijo?
Los emisores rolling code se consideran más seguros siendo que no se pueden duplicar y disponen de 200 millones de combinaciones diferentes cada emisión. En cambio, los emisores a código fijo disponen de 1024 combinaciones de códigos que quedan invariados durante cada emisión.

¿La central puede gestir el funcionamiento del motor con las bacterias de emergencia?
Sì. Para utilizar las bacterias de emergencia, utilizar el adecuado kit suministrado por Stagnoli.

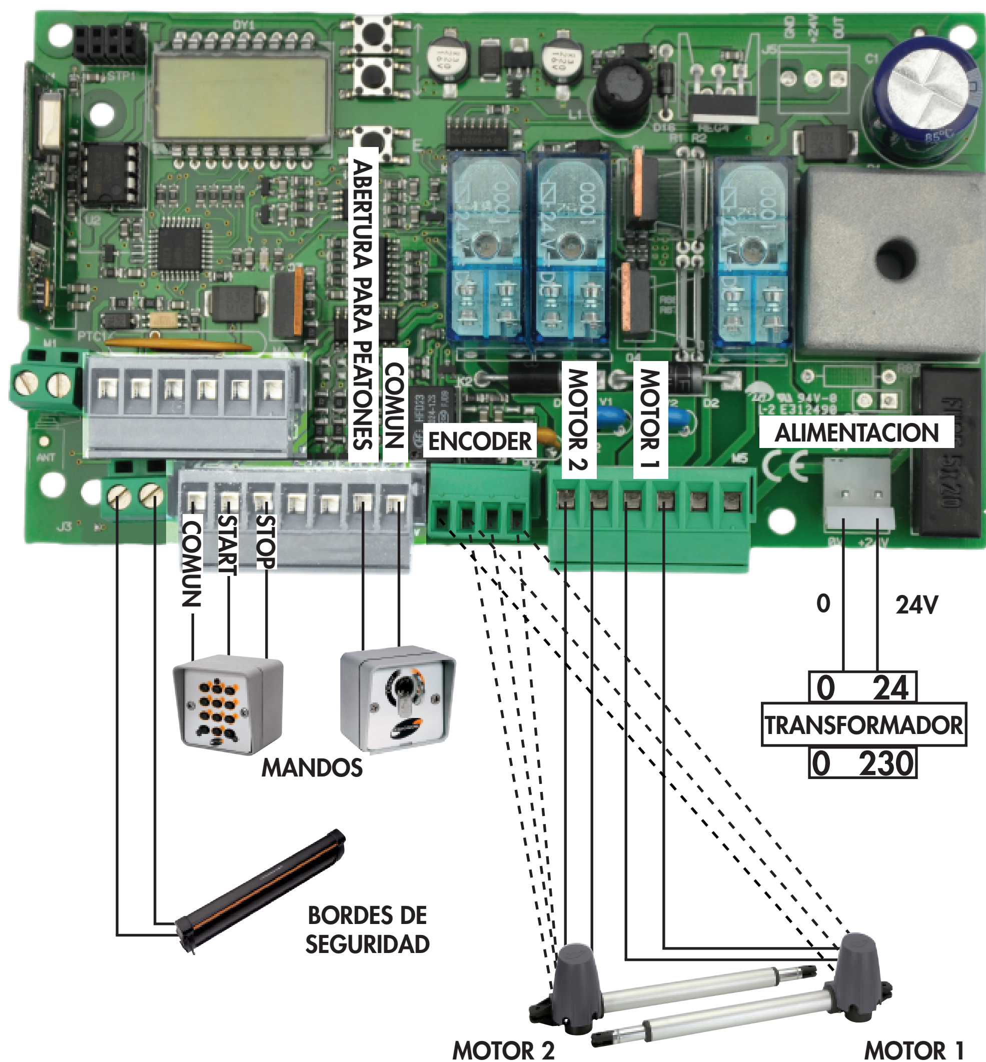
La central no reconoce el transmetidor. ¿Porqué?
Acertarse de utilizar central y transmetidores del mismo tipo. En la primera pantalla principal se puede verificar el tipo de recibidor utilizado desde la central y eventualmente cambiarlo planteando dde nuevo el parametro cf.

Al llegar a la condición de paro, la automación invierte el moto en vez de pararse. ¿Porquè?
Una de las causas que determinan la pérdida de los datos memorizados sobre la centralita es la activación de la automación mientras se encuentra bloqueada. Para permitir que la centralita recupere los datos de codificación será suficiente quitar la tensión, verificar que la automación sea bloqueada y volver a alimentar la central de mando. Al primer impulso de start, la misma central de mando recuperará los datos.



ATENCIÓN: Si se utiliza el cargabaterias, la central de mando es alimentada por la central cargabaterias C24, conectada a un transformador. Para ver el detalle de la conexión, consultar la hoja de instrucciones incluida.

E


ABERTURA PARA PEATONES
COMUN
ENCODER
MOTOR 2
MOTOR 1
ALIMENTACION
COMUN
START
STOP
0
24V
0 24
TRANSFORMADOR
0 230
MANDOS
BORDES DE SEGURIDAD
MOTOR 2
MOTOR 1

I
GB
F
D
E

CE

Dichiarazione di conformità
Il sottoscritto Francesco Albiero, dichiara che il prodotto **E24** è conforme a tutte le norme tecniche relative al prodotto entro il campo di applicabilità delle Direttive Comunitarie.

Declaration of Conformity
The undersigned, Francesco Albiero, declares that the product **E24** is in compliance with the technical requirements of the European Directives.

Déclaration de conformité
Le soussigné, Francesco Albiero, déclare que le produit **E24** est conforme à toutes les normes techniques relatives au produit dans le champ d'applicabilité des Directives Communautaires.

Konformitätserklärung
Der Unterzeichnete, Francesco Albiero, erklärt, dass der Produkt **E24** mit den technischen Erfordernissen der EG Richtilienen übereinstimmt.

Declaración de conformidad
El suscrito Sr. Francesco Albiero declara que el producto **E24** es conforme a los criterios técnicos requeridos por las directivas comunitarias.

2004/108/CE EMC
2006/95/CE LVD
99/05/CE R&TTE

Costruttore e rappresentante autorizzato:
Authorized producer and representative:
Constructeur et représentant autorisé:
Genehmigter Hersteller und Vertreter:
Fabricante y representante autorizado:

Stagnoli T.G. srl
Via Mantova, trav 1, 105 A/B
25017 Lonato (BS)
Italy
tel: +39.0309139511
fax: +39.0309139580

Mr. Francesco Albiero
The President

X61A1502



Stagnoli T.G. srl
Via Mantova, trav. I, 105A/B
+39.0309139511 +39.0309139580
info@stagnoli.com
www.stagnoli.com